

P23694.P04

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

Applicant : Hiroshi NOMURA

Serial No. : Not Yet Assigned

Filed : Concurrently Herewith

For : OPTICAL ELEMENT RETRACTING MECHANISM FOR
A RETRACTABLE LENS


CLAIM OF PRIORITY

Commissioner for Patents
P.O. Box 1450
Alexandria, Virginia 22313-1450

Sir:

Applicant hereby claims the right of priority granted pursuant to 35 U.S.C. 119 based upon Japanese Application Nos. 2002-247338, filed August 27, 2002 and 2003-025408, filed February 3, 2003. As required by 37 C.F.R. 1.55, certified copies of the Japanese applications are being submitted herewith.

Respectfully submitted,
Hiroshi NOMURA


Bruce H. Bernstein
Reg. No. 29,027 33,329

August 16, 2003
GREENBLUM & BERNSTEIN, P.L.C.
1950 Roland Clarke Place
Reston, VA 20191
(703) 716-1191

日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office

出 願 年 月 日

Date of Application:

2003年 2月 3日

出 願 番 号

Application Number:

特願2003-025408

[ST.10/C]:

[JP2003-025408]

出 願 人

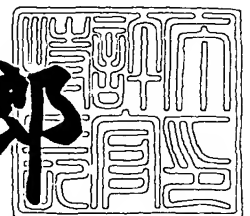
Applicant(s):

ペンタックス株式会社

2003年 5月30日

特 許 庁 長 官
Commissioner,
Japan Patent Office

太田信一郎



出証番号 出証特2003-3040685

【書類名】 特許願

【整理番号】 P5032

【あて先】 特許庁長官 殿

【国際特許分類】 G02B 7/00

【発明者】

 【住所又は居所】 東京都板橋区前野町 2 丁目 3 6 番 9 号 ペンタックス株式会社内

 【氏名】 野村 博

【特許出願人】

 【識別番号】 000000527

 【氏名又は名称】 ペンタックス株式会社

【代理人】

 【識別番号】 100083286

 【弁理士】

 【氏名又は名称】 三浦 邦夫

【代理人】

 【識別番号】 100120204

 【弁理士】

 【氏名又は名称】 平山 巖

【手数料の表示】

 【予納台帳番号】 001971

 【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

 【物件名】 明細書 1

 【物件名】 図面 1

 【物件名】 要約書 1

 【包括委任状番号】 9704590

 【包括委任状番号】 0301076

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 レンズ鏡筒の光学要素退避機構

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 撮影光学系を構成する複数の光学要素；

上記撮影光学系の光軸方向に直進案内され、撮影状態から収納状態になるとき結像面方向に後退する直進進退環；

上記複数の光学要素の一部をなす退避光学要素を支持し、上記直進進退環の内側に光軸と直交する成分を含む方向に移動可能に支持された退避可動部材；

この退避可動部材を、撮影状態では上記退避光学要素を他の光学要素と同一光軸上に位置させて保持する撮影位置保持手段；

上記直進進退環の後方に位置する固定部材に設けられ、上記退避可動部材が直進進退環と共に収納方向へ後退するとき該退避可動部材を押圧して移動させ、上記退避光学要素を他の光学要素の光軸とは異なる位置に退避させる退避カム部材；及び

上記固定部材と直進進退環に設けられ、少なくとも上記退避可動部材が上記退避位置に保持されるとき係合して固定部材に対する直進進退環の進退方向を規制するガイドキーとキー溝；

を有することを特徴とするレンズ鏡筒の光学要素退避機構。

【請求項 2】 請求項 1 記載のレンズ鏡筒の光学要素退避機構において、上記退避可動部材は、上記直進進退環の内側に位置する光軸と平行な回動中心軸で回動可能に支持された揺動部材であるレンズ鏡筒の光学要素退避機構。

【請求項 3】 請求項 2 記載のレンズ鏡筒の光学要素退避機構において、上記退避カム部材は、光軸に対して傾斜し上記退避可動部材に退避方向への移動を与えることが可能な退避カム面と、光軸と平行な退避保持面とを有し、上記直進進退環の後退動作の途中で退避カム面による退避可動部材の退避移動が完了して、残る直進進退環の後退動作中は退避保持面によって該退避可動部材が退避位置に保持され、

上記ガイドキーとキー溝は、上記退避カム面による退避可動部材の退避移動が完了してから上記直進進退環の後退が完了するまでの間に係合するレンズ鏡筒の

光学要素退避機構。

【請求項 4】 請求項 1 ないし 3 のいずれか 1 項記載のレンズ鏡筒の光学要素退避機構において、上記退避カム部材は、上記固定部材から前方に突出されたカム突起であり、上記直進進退環は該カム突起が進入可能なカム突起進入孔を有し、

上記ガイドキーとキー溝は、上記カム突起と上記カム突起進入孔の一方と他方に形成されているレンズ鏡筒の光学要素退避機構。

【請求項 5】 請求項 4 記載のレンズ鏡筒の光学要素退避機構において、上記ガイドキーは上記カム突起の外面に形成され、上記キー溝は、該カム突起の外面对向する上記カム突起進入孔の内壁面に形成されているレンズ鏡筒の光学要素退避機構。

【請求項 6】 請求項 5 記載のレンズ鏡筒の光学要素退避機構において、上記ガイドキーは上記カム突起の光軸方向の一部領域に形成されているレンズ鏡筒の光学要素退避機構。

【請求項 7】 請求項 4 ないし 6 のいずれか 1 項記載のレンズ鏡筒の光学要素退避機構において、上記退避可動部材は、上記直進進退環の内側に位置する光軸と平行な回動中心軸で回動可能に支持され、上記カム突起進入孔は、該退避可動部材の回動中心軸の収納空間を兼ねているレンズ鏡筒の光学要素退避機構。

【請求項 8】 請求項 1 ないし 7 のいずれか 1 項記載のレンズ鏡筒の光学要素退避機構において、上記撮影位置保持手段は、上記退避カム面による押圧方向と反対の方向に上記退避可動部材を付勢する付勢ばねと、該付勢ばねによる付勢方向への退避可動部材の移動端を定めるストッパとからなるレンズ鏡筒の光学要素退避機構。

【請求項 9】 請求項 1 ないし 8 のいずれか 1 項記載のレンズ鏡筒の光学要素退避機構において、上記直進進退環は、光軸方向に直進移動可能な少なくとも 1 つの直進ガイド中継部材を介して直進案内されているレンズ鏡筒の光学要素退避機構。

【請求項 10】 請求項 1 ないし 9 のいずれか 1 項記載のレンズ鏡筒の光学要素退避機構において、上記固定部材は、撮像素子を保持する撮像素子ホルダで

あるレンズ鏡筒の光学要素退避機構。

【請求項 1 1】 請求項 1 ないし 1 0 のいずれか 1 項記載のレンズ鏡筒の光学要素退避機構において、撮影状態で上記退避光学要素と上記固定部材との間に位置する後方光学要素を有し、収納状態では、退避光学要素が、後方光学要素と光軸方向位置を重複させているレンズ鏡筒の光学要素退避機構。

【請求項 1 2】 請求項 1 ないし 1 1 のいずれか 1 項記載のレンズ鏡筒の光学要素退避機構において、上記退避光学要素はレンズ群であるレンズ鏡筒の光学要素退避機構。

【発明の詳細な説明】

【 0 0 0 1 】

【技術分野】

本発明は、撮影光学系を構成する複数の光学要素の一部を、収納状態で撮影光軸位置と異なる位置に退避させるレンズ鏡筒の光学要素退避機構に関する。

【 0 0 0 2 】

【従来技術及びその問題点】

カメラの小型化の要求はとどまるところがなく、非撮影時にレンズ鏡筒を短縮させる収納タイプのレンズ鏡筒では、一層の収納長の短縮が求められている。これを達成すべく本出願人は、収納時において撮影光学系の一部の光学要素を撮影光軸と異なる位置に退避させ、かつ該退避光学要素を他の光学要素と共に光軸方向後方に後退させるレンズ鏡筒を提案した（特願 2 0 0 2 - 4 4 3 0 6 号：未公開）。このように複雑な動作を行う退避光学要素を駆動するための機構は、特に高い動作精度が要求される。

【 0 0 0 3 】

【特許文献】

特願 2 0 0 2 - 4 4 3 0 6 号

【 0 0 0 4 】

【発明の目的】

本発明は、収納状態で撮影光軸とは異なる位置に退避されかつ後退する光学要素を、高い精度で駆動させることが可能なレンズ鏡筒の光学要素退避機構を提供

することを目的とする。

【 0 0 0 5 】

【発明の概要】

本発明は、撮影光学系を構成する複数の光学要素；この撮影光学系の光軸方向に直進案内され、撮影状態から収納状態になるとき結像面方向に後退する直進進退環；複数の光学要素の一部をなす退避光学要素を支持し、直進進退環の内側に光軸と直交する成分を含む方向に移動可能に支持された退避可動部材；この退避可動部材を、撮影状態では退避光学要素を他の光学要素と同一光軸上に位置させて保持する撮影位置保持手段；直進進退環の後方に位置する固定部材に設けられ、退避可動部材が直進進退環と共に収納方向へ後退するとき該退避可動部材を押圧して移動させ、退避光学要素を他の光学要素の光軸とは異なる位置に退避させる退避カム部材；及び、固定部材と直進進退環に設けられ、少なくとも退避可動部材が退避位置に保持されるとき係合して固定部材に対する直進進退環の進退方向を規制するガイドキーとキー溝；を有することを特徴としている。

【 0 0 0 6 】

退避可動部材は、直進進退環の内側に位置する光軸と平行な回動中心軸によって回動可能な揺動部材であることが好ましい。

【 0 0 0 7 】

光軸に対して傾斜し退避可動部材に退避方向への移動を与えることが可能な退避カム面と、光軸と平行な退避保持面とを退避カム部材に設け、直進進退環の後退動作の途中で退避カム面による退避可動部材の退避移動が完了し、残る直進進退環の後退動作中は退避保持面によって該退避可動部材が退避位置に保持されるようにすることが好ましい。ガイドキーとキー溝は、退避カム面による退避可動部材の退避移動が完了してから直進進退環の後退が完了するまでの間に係合させるとよい。

【 0 0 0 8 】

固定部材から前方に突出されたカム突起を退避カム部材とし、直進進退環には該カム突起が進入可能なカム突起進入孔を形成し、カム突起とカム突起進入孔の一方と他方にガイドキーとキー溝を形成するとよい。例えば、ガイドキーをカム

突起の外面に形成し、キー溝をカム突起進入孔の内壁面に形成することができる。この場合、ガイドキーの形成領域は、カム突起の光軸方向の一部領域にするとよい。

【 0 0 0 9 】

退避可動部材が上記のような揺動部材である場合、カム突起進入孔は、退避可動部材の回動中心軸の収納空間を兼ねることが望ましい。

【 0 0 1 0 】

撮影位置保持手段は、退避カム面による押圧方向とは反対の方向に退避可動部材を付勢する付勢ばねと、該付勢ばねによる付勢方向への退避可動部材の移動端を定めるストッパとから構成することが好ましい。

【 0 0 1 1 】

本発明は、直進進退環が、光軸方向に直進移動可能な少なくとも1つの直進ガイド中継部材を介して直進案内されているレンズ鏡筒に適用すると特に効果的である。

【 0 0 1 2 】

本発明のレンズ鏡筒ではさらに、撮影状態で退避光学要素と固定部材との間に位置する後方光学要素を有し、収納状態では、退避光学要素が、後方光学要素と光軸方向位置を重複させていることが好ましい。

【 0 0 1 3 】

退避カム部材を有する固定部材は、例えば撮像素子を保持する撮像素子ホルダとすることができる。また、退避させる光学要素はレンズ群とすることができる。

【 0 0 1 4 】

【発明の実施の形態】

[レンズ鏡筒の全体の説明]

まず、図1ないし図19について、本実施形態のズームレンズ鏡筒71の全体構造を説明する。この実施形態は、デジタルカメラ70用のズームレンズ鏡筒に本発明を適用した実施形態であり、撮影光学系は、物体側から順に、第1レンズ群LG1、シャッタS及び絞りA、第2レンズ群（退避光学要素）LG2、第3

レンズ群（後方光学要素）L G 3、ローパスフィルタ（フィルタ類）L G 4 及び固体撮像素子（以下、C C D）6 0 からなっている。撮影光学系の光軸はZ 1 である。この撮影光軸Z 1 は、ズームレンズ鏡筒7 1 の中心軸Z 0 と平行であり、かつ該鏡筒中心軸Z 0 に対して偏心している。ズーミングは、第1 レンズ群L G 1 と第2 レンズ群L G 2 を撮影光軸Z 1 方向に所定の軌跡で進退させ、フォーカシングは同方向への第3 レンズ群L G 3 の移動で行う。なお、以下の説明中で「光軸方向」という記載は、特に断りがなければ撮影光軸Z 1 と平行な方向を意味している。

【0 0 1 5】

図6 及び図7 に示すように、カメラボディ7 2 内に固定環2 2 が固定され、この固定環2 2 の後部にC C Dホルダ（固定部材、撮像素子ホルダ）2 1 が固定されている。C C Dホルダ2 1 上にはC C Dベース板6 2 を介してC C D6 0 が支持され、C C D6 0 の前部に、フィルタホルダ7 3 とパッキン6 1 を介してローパスフィルタL G 4 が支持されている。

【0 0 1 6】

固定環2 2 内には、第3 レンズ群L G 3 を保持するA Fレンズ枠（3 群レンズ枠）5 1 が光軸方向に直進移動可能に支持されている。すなわち、固定環2 2 とC C Dホルダ2 1 には、撮影光軸Z 1 と平行な一対のA Fガイド軸5 2、5 3 の前端部と後端部がそれぞれ固定されており、このA Fガイド軸5 2、5 3 に対してそれぞれ、A Fレンズ枠5 1 に形成したガイド孔5 1 a、5 1 b が摺動可能に嵌まっている。本実施形態では、A Fガイド軸5 2 がメインのガイド軸で、A Fガイド軸5 3 はA Fレンズ枠5 1 の回転規制用に設けられている。A Fレンズ枠5 1 に固定したA Fナット5 4 に対し、A Fモータ1 6 0 のドライブシャフトに形成した送りねじが螺合しており、該ドライブシャフトを回転させると、送りねじとA Fナット5 4 の螺合関係によってA Fレンズ枠5 1 が光軸方向に進退される。A Fレンズ枠5 1 は、A F枠付勢ばね5 5 によって光軸方向の前方に付勢されている。

【0 0 1 7】

図5 に示すように、固定環2 2 の上部には、ズームモータ1 5 0 と減速ギヤボ

ックス 7 4 が支持されている。減速ギヤボックス 7 4 は内部に減速ギヤ列を有し、ズームモータ 1 5 0 の駆動力をズームギヤ 2 8 に伝える。ズームギヤ 2 8 は、撮影光軸 Z 1 と平行なズームギヤ軸 2 9 によって固定環 2 2 に枢着されている。ズームモータ 1 5 0 と A F モータ 1 6 0 は、固定環 2 2 の外周面に配設したレンズ駆動制御 F P C (フレキシブルプリント回路) 基板 7 5 を介して、カメラの制御回路 1 4 0 (図 1 9) により制御される。

【 0 0 1 8 】

固定環 2 2 の内周面には、雌ヘリコイド 2 2 a、撮影光軸 Z 1 と平行な 3 本の直進案内溝 2 2 b、雌ヘリコイド 2 2 a と平行な 3 本のリード溝 2 2 c、及び各リード溝 2 2 c の前端部に連通する周方向への回転摺動溝 2 2 d が形成されている。雌ヘリコイド 2 2 a は、回転摺動溝 2 2 d が形成されている固定環 2 2 前部の一部領域には形成されていない (図 8 参照)。

【 0 0 1 9 】

ヘリコイド環 1 8 は、雌ヘリコイド 2 2 a に螺合する雄ヘリコイド 1 8 a と、リード溝 2 2 c 及び回転摺動溝 2 2 d に係合する回転摺動突起 1 8 b とを外周面に有している (図 4、図 9)。雄ヘリコイド 1 8 a 上には、撮影光軸 Z 1 と平行なギヤ歯を有するスパークギヤ部 1 8 c が形成されており、スパークギヤ部 1 8 c はズームギヤ 2 8 に対して螺合する。従って、ズームギヤ 2 8 によって回転力を与えたときヘリコイド環 1 8 は、雌ヘリコイド 2 2 a と雄ヘリコイド 1 8 a が螺合関係にある状態では回転しながら光軸方向へ進退し、ある程度前方に移動すると、雄ヘリコイド 1 8 a が雌ヘリコイド 2 2 a から外れ、回転摺動溝 2 2 d と回転摺動突起 1 8 b の係合関係によって鏡筒中心軸 Z 0 を中心とする周方向回転のみを行う。なお、雌ヘリコイド 2 2 a は、各リード溝 2 2 c を挟む一対のヘリコイド山の周方向間隔が他のヘリコイド山の周方向間隔よりも広くなっており、雄ヘリコイド 1 8 a は、この周方向間隔の広いヘリコイド山に係合するべく、回転摺動突起 1 8 b の後方に位置する 3 つのヘリコイド山 1 8 a -W が他のヘリコイド山よりも周方向に幅広になっている (図 8、図 9)。固定環 2 2 には、回転摺動溝 2 2 d と外周面とを貫通するストッパ挿脱孔 2 2 e が形成され、このストッパ挿脱孔 2 2 e に対し、撮影領域を越えるヘリコイド環 1 8 の回動を規制するため

の鏡筒ストッパ26が着脱可能となっている。

【0020】

ヘリコイド環18の前端部内周面に形成した回転伝達凹部18d（図4、図10）に対し、第3外筒15の後端部から後方に突設した回転伝達突起15a（図11）が嵌入されている。回転伝達凹部18dと回転伝達突起15aはそれぞれ、周方向に位置を異ならせて3箇所設けられており、周方向位置が対応するそれぞれの回転伝達突起15aと回転伝達凹部18dは、鏡筒中心軸Z0に沿う方向への相対摺動は可能に結合し、該鏡筒中心軸Z0を中心とする周方向には相対回転不能に結合されている。すなわち、第3外筒15とヘリコイド環18は一体に回転する。また、ヘリコイド環18には、回転摺動突起18bの内径側の一部領域を切り欠いて嵌合凹部18eが形成されており、該嵌合凹部18eに嵌合する嵌合突起15bは、回転摺動突起18bが回転摺動溝22dに係合するとき、同時に回転摺動溝22dに係合する（図6のズームレンズ鏡筒上半断面参照）。

【0021】

第3外筒15とヘリコイド環18の間には、互いを光軸延長上での離間方向へ付勢する3つの離間方向付勢ばね25が設けられている。離間方向付勢ばね25は圧縮コイルばねからなり、その後端部がヘリコイド環18の前端部に開口するばね挿入凹部18fに収納され、前端部が第3外筒15のばね当付凹部15cに当接している。この離間方向付勢ばね25によって、回転摺動溝22dの前側壁面に向けて嵌合突起15bを押圧し、かつ回転摺動溝22dの後側壁面に向けて回転摺動突起18bを押圧することで、固定環22に対する第3外筒15とヘリコイド環18の光軸方向のバックラッシュが除去される。

【0022】

第3外筒15の内周面には、内径方向に突設された相対回転案内突起15dと、鏡筒中心軸Z0を中心とする周方向溝15eと、撮影光軸Z1と平行な3本のローラ嵌合溝15fとが形成されている（図4、図11）。相対回転案内突起15dは、周方向に位置を異ならせて複数設けられている。ローラ嵌合溝15fは、回転伝達突起15aに対応する周方向位置に形成されており、その後端部は、回転伝達突起15aを貫通して後方へ向け開口されている。また、ヘリコイド環

1 8 の内周面には鏡筒中心軸 Z 0 を中心とする周方向溝 1 8 g が形成されている（図 4、図 1 0）。この第 3 外筒 1 5 とヘリコイド環 1 8 の結合体の内側には直進案内環（直進ガイド中継部材）1 4 が支持される。直進案内環 1 4 の外周面には光軸方向の後方から順に、該径方向へ突出する 3 つの直進案内突起 1 4 a と、それぞれ周方向に位置を異ならせて複数設けた相対回動案内突起 1 4 b 及び 1 4 c と、鏡筒中心軸 Z 0 を中心とする周方向溝 1 4 d とが形成されている（図 4、図 1 2）。直進案内環 1 4 は、直進案内突起 1 4 a を直進案内溝 2 2 b に係合させることで、固定環 2 2 に対し光軸方向に直進案内される。また第 3 外筒 1 5 は、周方向溝 1 5 e を相対回動案内突起 1 4 c に係合させ、相対回動案内突起 1 5 d を周方向溝 1 4 d に係合させることで、直進案内環 1 4 に対して相対回動可能に結合される。周方向溝 1 5 e、1 4 d と相対回動案内突起 1 4 c、1 5 d はそれぞれ、光軸方向には若干相対移動可能なように遊嵌している。さらにヘリコイド環 1 8 も、周方向溝 1 8 g を相対回動案内突起 1 4 b に係合させることで、直進案内環 1 4 に対して相対回動は可能に結合される。周方向溝 1 8 g と相対回動案内突起 1 4 b は光軸方向には若干相対移動可能なように遊嵌している。

【 0 0 2 3 】

直進案内環 1 4 には、内周面と外周面を貫通する 3 つのローラ案内貫通溝 1 4 e が形成されている。各ローラ案内貫通溝 1 4 e は、図 1 2 に示すように、周方向へ向け形成された平行な前後の周方向溝部 1 4 e-1、1 4 e-2 と、この両周方向溝部 1 4 e-1 及び 1 4 e-2 を接続する、上記雌ヘリコイド 2 2 a と平行なリード溝部 1 4 e-3 とを有する。それぞれのローラ案内貫通溝 1 4 e に対し、カム環 1 1 の外周面に設けたカム環ローラ 3 2 が嵌まっている。カム環ローラ 3 2 は、ローラ固定ねじ 3 2 a を介してカム環 1 1 に固定されており、周方向へ位置を異ならせて 3 つ設けられている。カム環ローラ 3 2 はさらに、ローラ案内貫通溝 1 4 e を貫通して第 3 外筒 1 5 内周面のローラ嵌合溝 1 5 f に嵌まっている。各ローラ嵌合溝 1 5 f の前端部付近には、ローラ付勢ばね 1 7 に設けた 3 つのローラ押圧片 1 7 a が嵌っている（図 1 1）。ローラ押圧片 1 7 a は、カム環ローラ 3 2 が周方向溝部 1 4 e-1 に係合するとき該カム環ローラ 3 2 に当接して後方へ押圧し、カム環ローラ 3 2 とローラ案内貫通溝 1 4 e（周方向溝部 1 4

e-1) との間のバックラッシュを取る。

【 0 0 2 4 】

以上の構造から、固定環 2 2 からカム環 1 1 までの繰り出しの態様が理解される。すなわち、ズームモータ 1 5 0 によってズームギヤ 2 8 を鏡筒繰出方向に回転駆動すると、雌ヘリコイド 2 2 a と雄ヘリコイド 1 8 a の関係によってヘリコイド環 1 8 が回転しながら前方に繰り出される。ヘリコイド環 1 8 と第 3 外筒 1 5 はそれぞれ、周方向溝 1 4 d、1 5 e 及び 1 8 g と相対回動案内突起 1 4 b、1 4 c 及び 1 5 d の係合関係によって、直進案内環 1 4 に対して相対回動可能かつ回転軸方向（鏡筒中心軸 Z 0 に沿う方向）へは共に移動するように結合されているため、ヘリコイド環 1 8 が回転繰出されると、第 3 外筒 1 5 も同方向に回転しながら前方に繰り出され、直進案内環 1 4 はヘリコイド環 1 8 及び第 3 外筒 1 5 と共に前方へ直進移動する。また、第 3 外筒 1 5 の回転力はローラ嵌合溝 1 5 f とカム環ローラ 3 2 を介してカム環 1 1 に伝達される。カム環ローラ 3 2 はローラ案内貫通溝 1 4 e にも嵌まっているため、直進案内環 1 4 に対してカム環 1 1 は、リード溝部 1 4 e-3 の形状に従って回転しながら前方に繰り出される。前述の通り、直進案内環 1 4 自体も第 3 外筒 1 5 及びヘリコイド環 1 8 と共に前方に直進移動しているため、結果としてカム環 1 1 には、リード溝部 1 4 e-3 に従う回転繰出分と、直進案内環 1 4 の前方への直進移動分とを合わせた光軸方向移動量が与えられる。

【 0 0 2 5 】

以上の繰出動作は雄ヘリコイド 1 8 a が雌ヘリコイド 2 2 a と螺合した状態で行われ、このとき回転摺動突起 1 8 b はリード溝 2 2 c 内を移動している。ヘリコイドによって所定量繰り出されると、雄ヘリコイド 1 8 a と雌ヘリコイド 2 2 a の螺合が解除されて、やがて回転摺動突起 1 8 b がリード溝 2 2 c から回転摺動溝 2 2 d 内へ入る。このとき同時に、カム環ローラ 3 2 はローラ案内貫通溝 1 4 e の周方向溝部 1 4 e-1 に入る。すると、ヘリコイド環 1 8 及び第 3 外筒 1 5 は、ヘリコイドによる回転繰出力が作用しなくなるため、ズームギヤ 2 8 の駆動に応じて光軸方向の一定位置で回動のみを行うようになる。この状態では直進案内環 1 4 が停止し、かつカム環ローラ 3 2 が周方向溝部 1 4 e-1 内に移行し

たため、カム環 11 にも前方への移動力が与えられなくなり、カム環 11 は第 3 外筒 15 の回転に応じて一定位置で回転のみ行うようになる。

【0026】

ズームギヤ 28 を鏡筒収納方向に回転駆動させると、以上と逆の動作が行われる。カム環ローラ 32 がローラ案内貫通溝 14 e の周方向溝部 14 e-2 に入るまでヘリコイド環 18 に回転を与えると、以上の各鏡筒部材が図 7 に示す位置まで後退する。

【0027】

カム環 11 より先の構造をさらに説明する。直進案内環 14 の内周面には、撮影光軸 Z1 と平行な 3 つの第 1 直進案内溝 14 f 及び 6 つの第 2 直進案内溝 14 g が、それぞれ周方向に位置を異ならせて形成されている。第 1 直進案内溝 14 f は、6 つのうち 3 つの第 2 直進案内溝 14 g の両側に位置する一対の溝部からなっており、この 3 つの第 1 直進案内溝 14 f に対し、2 群直進案内環（直進ガイド中継部材）10 に設けた 3 つの股状突起 10 a（図 3、図 15）が摺動可能に係合している。一方、第 2 直進案内溝 14 g に対しては、第 2 外筒 13 の後端部外周面に突設した 6 つの直進案内突起 13 a（図 2、図 17）が摺動可能に係合している。したがって、第 2 外筒 13 と 2 群直進案内環 10 はいずれも、直進案内環 14 を介して光軸方向に直進案内されている。

【0028】

2 群直進案内環 10 は、第 2 レンズ群 LG2 を支持する 2 群レンズ移動枠（直進進退環）8 を直進案内するための部材であり、第 2 外筒 13 は、第 1 レンズ群 LG1 を支持する第 1 外筒 12 を直進案内するための部材である。

【0029】

まず第 2 レンズ群 LG2 の支持構造を説明する。2 群直進案内環 10 は、3 つの股状突起 10 a を接続するリング部 10 b から前方へ向けて、3 つの直進案内キー 10 c を突出させている（図 3、図 15）。図 6 及び図 7 に示すように、リング部 10 b の外縁部は、カム環 11 の後端部内周面に形成した周方向溝 11 e に対し相対回転は可能で光軸方向の相対移動は不能に係合しており、直進案内キー 10 c はカム環 11 の内側に延出されている。各直進案内キー 10 c は、撮影

光軸 Z 1 と平行な一対のガイド面を側面に有しており、このガイド面を、カム環 1 1 の内側に支持された 2 群レンズ移動枠 8 の直進案内溝 8 a に係合させることによって、2 群レンズ移動枠 8 を軸方向に直進案内している。直進案内溝 8 a は、2 群レンズ移動枠 8 の外周面側に形成されている。

【 0 0 3 0 】

カム環 1 1 の内周面には 2 群案内カム溝 1 1 a が形成されている。図 1 4 に示すように、2 群案内カム溝 1 1 a は、光軸方向及び周方向に位置を異ならせた前方カム溝 1 1 a-1 と後方カム溝 1 1 a-2 からなっている。前方カム溝 1 1 a-1 と後方カム溝 1 1 a-2 はいずれも、同形状の基礎軌跡 α をトレースして形成されたカム溝であるが、それぞれが基礎軌跡 α 全域をカバーしているのではなく、前方カム溝 1 1 a-1 と後方カム溝 1 1 a-2 では基礎軌跡 α 上に占める領域の一部が異なっている。基礎軌跡とは、ズーム領域及び収納用領域を含む全ての鏡筒使用領域（使用領域）と、鏡筒の組立分解用領域とを含む概念上のカム溝形状である。鏡筒使用領域とは、言い換えれば、カム機構によって移動が制御される領域のことであり、カム機構の組立分解領域と区別する意味で用いられている。また、ズーム領域とは、鏡筒使用領域の中でも特にワイド端とテレ端の間の移動を制御するための領域であり、収納用領域と区別する意味で用いられている。カム環 1 1 には、一対の前方カム溝 1 1 a-1 と後方カム溝 1 1 a-2 を 1 グループとした場合、周方向に等間隔で 3 グループの 2 群案内カム溝 1 1 a が形成されている。

【 0 0 3 1 】

2 群案内カム溝 1 1 a に対して、2 群レンズ移動枠 8 の外周面に設けた 2 群用カムフォロア 8 b が係合している。2 群案内カム溝 1 1 a と同様に 2 群用カムフォロア 8 b も、光軸方向及び周方向に位置を異ならせた一対の前方カムフォロア 8 b-1 と後方カムフォロア 8 b-2 を 1 グループとして周方向に等間隔で 3 グループが設けられており、各前方カムフォロア 8 b-1 は前方カム溝 1 1 a-1 に係合し、各後方カムフォロア 8 b-2 は後方カム溝 1 1 a-2 に係合するように光軸方向及び周方向の間隔が定められている。

【 0 0 3 2 】

2 群レンズ移動枠 8 は 2 群直進案内環 1 0 を介して光軸方向に直進案内されているため、カム環 1 1 が回転すると、2 群案内カム溝 1 1 a に従って、2 群レンズ移動枠 8 が光軸方向へ所定の軌跡で移動する。

【 0 0 3 3 】

2 群レンズ移動枠 8 の内側には、第 2 レンズ群 L G 2 を保持する 2 群レンズ枠（退避可動部材、揺動部材）6 が支持されている。2 群レンズ枠 6 は、一对の 2 群レンズ枠支持板 3 6、3 7 に対し、2 群回転軸 3 3 を介して軸支されており、2 群枠支持板 3 6、3 7 が支持板固定ビス 6 6 によって 2 群レンズ移動枠 8 に固定されている。2 群回転軸 3 3 は撮影光軸 Z 1 と平行でかつ撮影光軸 Z 1 に対して偏心しており、2 群レンズ枠 6 は、2 群回転軸 3 3 を回転中心として、第 2 レンズ群 L G 2 の光軸を撮影光軸 Z 1 と一致させる撮影用位置（図 6）と、第 2 レンズ群 L G 2 の光軸が撮影光軸 Z 1 から偏心した退避光軸 Z 2 となる収納用退避位置（図 7）とに回転することができる。2 群レンズ移動枠 8 には、2 群レンズ枠 6 を上記撮影用位置で回転規制する回転規制ピン（撮影位置保持手段）3 5 が設けられていて、2 群レンズ枠 6 は、2 群レンズ枠戻しばね（撮影位置保持手段、付勢ばね）3 9 によって該回転規制ピン 3 5 との当接方向へ回転付勢されている。軸方向押圧ばね 3 8 は、2 群レンズ枠 6 の光軸方向のバックラッシュ取りを行う。

【 0 0 3 4 】

2 群レンズ枠 6 は、光軸方向には 2 群レンズ移動枠 8 と一体に移動する。CCDホルダ 2 1 には 2 群レンズ枠 6 に係合可能な位置にカム突起（退避カム部材）2 1 a（図 4）が前方に向けて突設されており、図 7 のように 2 群レンズ移動枠 8 が収納方向に移動して CCDホルダ 2 1 に接近すると、該カム突起 2 1 a の先端部に形成したカム面が、2 群レンズ枠 6 に係合して上記の収納用退避位置に回転させる。この 2 群退避構造については後述する。

【 0 0 3 5 】

続いて第 1 レンズ群 L G 1 の支持構造を説明する。直進案内環 1 4 を介して光軸方向に直進案内された第 2 外筒 1 3 の内周面には、周方向に位置を異ならせて 3 つの直進案内溝 1 3 b が光軸方向へ形成されており、各直進案内溝 1 3 b に対

し、第 1 外筒 1 2 の後端部付近の外周面に形成した 3 つの係合突起 1 2 a が摺動可能に嵌合している（図 2、図 1 7 及び図 1 8 参照）。すなわち、第 1 外筒 1 2 は、直進案内環 1 4 と第 2 外筒 1 3 を介して光軸方向に直進案内されている。また、第 2 外筒 1 3 は後端部付近の内周面に、周方向へ向かう内径フランジ 1 3 c を有し、この内径フランジ 1 3 c がカム環 1 1 の外周面に設けた周方向溝 1 1 c に摺動可能に係合することで、第 2 外筒 1 3 は、カム環 1 1 に対して相対回転可能かつ光軸方向の相対移動は不能に結合されている。一方、第 1 外筒 1 2 は、内径方向に突出する 3 つの 1 群用ローラ（カムフォロア）3 1 を有し、それぞれの 1 群用ローラ 3 1 が、カム環 1 1 の外周面に 3 本形成した 1 群案内カム溝 1 1 b に摺動可能に嵌合している。

【 0 0 3 6 】

第 1 外筒 1 2 内には、1 群調整環 2 を介して 1 群レンズ枠 1 が支持されている。1 群レンズ枠 1 には第 1 レンズ群 L G 1 が固定され、その外周面に形成した雄調整ねじ 1 a が、1 群調整環 2 の内周面に形成した雌調整ねじ 2 a に螺合している。この調整ねじの螺合位置を調整することによって、1 群レンズ枠 1 は 1 群調整環 2 に対して光軸方向に位置調整可能となっている。

【 0 0 3 7 】

1 群調整環 2 は外径方向に突出する一対の（図 2 には一つのみを図示）ガイド突起 2 b を有し、この一対のガイド突起 2 b が、第 1 外筒 1 2 の内周面側に形成した一対の 1 群調整環ガイド溝 1 2 b に摺動可能に係合している。1 群調整環ガイド溝 1 2 b は撮影光軸 Z 1 と平行に形成されており、該 1 群調整環ガイド溝 1 2 b とガイド突起 2 b の係合関係によって、1 群調整環 2 と 1 群レンズ枠 1 の結合体は、第 1 外筒 1 2 に対して光軸方向の前後移動が可能になっている。第 1 外筒 1 2 にはさらに、ガイド突起 2 b の前方を塞ぐように、1 群拔止環 3 が拔止環固定ビス 6 4 によって固定されている。1 群拔止環 3 のばね受け部 3 a とガイド突起 2 b との間には、圧縮コイルばねからなる 1 群付勢ばね 2 4 が設けられ、該 1 群付勢ばね 2 4 によって 1 群調整環 2 は光軸方向後方に付勢されている。1 群調整環 2 は、その前端部付近の外周面に突設した係合爪 2 c を、1 群拔止環 3 の前面（図 2 に見えている側の面）に係合させることによって、第 1 外筒 1 2 に対

する光軸方向後方への最大移動位置が規制される（図 6 の上半断面参照）。一方、1 群付勢ばね 2 4 を圧縮させることによって、1 群調整環 2 は光軸方向前方に若干量移動することができる。

【 0 0 3 8 】

第 1 レンズ群 L G 1 と第 2 レンズ群 L G 2 の間には、シャッタ S と絞り A を有するシャッタユニット 7 6 が支持されている。シャッタユニット 7 6 は、2 群レンズ移動棒 8 の内側に支持されており、シャッタ S と絞り A は、第 2 レンズ群 L G 2 との空気間隔が固定となっている。シャッタユニット 7 6 を挟んだ前後位置には、シャッタ S と絞り A を駆動する 2 つのアクチュエータ（不図示）が、それぞれ一つずつ配置されており、シャッタユニット 7 6 からはこれらアクチュエータをカメラの制御回路 1 4 0 と接続するための露出制御 F P C（フレキシブルプリント回路）基板 7 7 が延出されている。

【 0 0 3 9 】

第 1 外筒 1 2 の前端部には、シャッタ S とは別に、非撮影時に撮影開口を閉じて撮影光学系（第 1 レンズ群 L G 1）を保護するためのレンズバリヤ機構が設けられる。レンズバリヤ機構は、鏡筒中心軸 Z 0 に対して偏心した位置に設けた回動軸を中心として回動可能な一对のバリヤ羽根 1 0 4 及び 1 0 5 と、該バリヤ羽根 1 0 4、1 0 5 を閉じ方向に付勢する一对のバリヤ付勢ばね 1 0 6 と、鏡筒中心軸 Z 0 を中心として回動可能で所定方向の回動によってバリヤ羽根 1 0 4、1 0 5 に係合して開かせるバリヤ駆動環 1 0 3 と、該バリヤ駆動環 1 0 3 をバリヤ開放方向に回動付勢するバリヤ駆動環付勢ばね 1 0 7 と、バリヤ羽根 1 0 4、1 0 5 とバリヤ駆動環 1 0 3 の間に位置するバリヤ押さえ板 1 0 2 とを備えている。バリヤ駆動環付勢ばね 1 0 7 の付勢力はバリヤ付勢ばね 1 0 6 の付勢力よりも強く設定されており、ズームレンズ鏡筒 7 1 がズーム領域（図 6）に繰り出されているときには、バリヤ駆動環付勢ばね 1 0 7 がバリヤ駆動環 1 0 3 をバリヤ開放用の角度位置に保持して、バリヤ付勢ばね 1 0 6 に抗してバリヤ羽根 1 0 4、1 0 5 が開かれる。そしてズームレンズ鏡筒 7 1 がズーム領域から収納位置（図 7）へ移動する途中で、カム環 1 1 のバリヤ駆動環押圧面 1 1 d（図 3、図 1 3）がバリヤ駆動環 1 0 3 をバリヤ開放方向と反対方向に強制回動させ、バリヤ駆

動環 1 0 3 がバリヤ羽根 1 0 4、1 0 5 に対する係合を解除して、該バリヤ羽根 1 0 4、1 0 5 がバリヤ付勢ばね 1 0 6 の付勢力によって閉じられる。レンズバリヤ機構の前部は、バリヤカバー 1 0 1（化粧板）によって覆われている。

【 0 0 4 0 】

以上の構造のズームレンズ鏡筒 7 1 の全体的な繰出及び収納動作を、図 6、図 7 及び図 1 9 を参照して説明する。図 1 9 は、ズームレンズ鏡筒 7 1 の主要な部材の関係を概念的に示したものであり、各部材の符号の後の括弧内の「S」は固定部材、「L」は光軸方向の直線移動のみ行う部材、「R」は回転のみ行う部材、「RL」は回転しながら光軸方向に移動する部材であることをそれぞれ意味している。また、括弧内に二つの記号が併記されている部材は、繰出時及び収納時にその動作態様が切り換わることを意味している。

【 0 0 4 1 】

カム環 1 1 が収納位置から定位置回転状態に繰り出される段階までは既に説明しているので簡潔に述べる。図 7 の鏡筒収納状態では、ズームレンズ鏡筒 7 1 はカメラボディ 7 2 内に完全に格納されており、カメラボディ 7 2 の前面は、ズームレンズ鏡筒 7 1 が突出しないフラット形状になっている。この鏡筒収納状態からズームモータ 1 5 0 によりズームギヤ 2 8 を繰出方向に回転駆動させると、ヘリコイド環 1 8 と第 3 外筒 1 5 の結合体がヘリコイド（雄ヘリコイド 1 8 a、雌ヘリコイド 2 2 a）に従って回転繰出される。直進案内環 1 4 は、第 3 外筒 1 5 及びヘリコイド環 1 8 と共に前方に直進移動する。このとき、第 3 外筒 1 5 により回転力が付与されるカム環 1 1 は、直進案内環 1 4 の前方への直進移動分と、該直進案内環 1 4 との間に設けたリード構造（カム環ローラ 3 2、リード溝部 1 4 e-3）による繰出分との合成移動を行う。ヘリコイド環 1 8 とカム環 1 1 が前方の所定位置まで繰り出されると、それぞれの回転繰出構造（ヘリコイド、リード）の機能が解除されて、鏡筒中心軸 Z 0 を中心とした周方向回転のみを行うようになる。

【 0 0 4 2 】

カム環 1 1 が回転すると、その内側では、2 群直進案内環 1 0 を介して直進案内された 2 群レンズ移動枠 8 が、2 群用カムフォロア 8 b と 2 群案内カム溝 1 1

a の関係によって光軸方向に所定の軌跡で移動される。図 7 の鏡筒収納状態では、2 群レンズ移動枠 8 内の 2 群レンズ枠 6 は、CCD ホルダ 2 1 に突設したカム突起 2 1 a の作用によって A F レンズ枠 5 1 の上側の収納用退避位置に保持されており、第 2 レンズ群 L G 2 は撮影光軸 Z 1 から退避する。2 群レンズ枠 6 は、2 群レンズ移動枠 8 が収納位置からズーム領域まで繰り出される途中でカム突起 2 1 a から離れて、2 群レンズ枠戻しばね 3 9 の付勢力によって第 2 レンズ群 L G 2 の光軸を撮影光軸 Z 1 と一致させる撮影用位置（図 6）に回転する。以後、ズームレンズ鏡筒 7 1 を再び収納位置に移動させるまでは、2 群レンズ枠 6 は撮影用位置に保持される。

【 0 0 4 3 】

また、カム環 1 1 が回転すると、該カム環 1 1 の外側では、第 2 外筒 1 3 を介して直進案内された第 1 外筒 1 2 が、1 群用ローラ 3 1 と 1 群案内カム溝 1 1 b の関係によって光軸方向に所定の軌跡で移動される。

【 0 0 4 4 】

すなわち、撮像面（CCD 受光面）に対する第 1 レンズ群 L G 1 と第 2 レンズ群 L G 2 の繰出位置はそれぞれ、前者が、固定環 2 2 に対するカム環 1 1 の前方移動量と、該カム環 1 1 に対する第 1 外筒 1 2 のカム繰出量との合算値として決まり、後者が、固定環 2 2 に対するカム環 1 1 の前方移動量と、該カム環 1 1 に対する 2 群レンズ移動枠 8 のカム繰出量との合算値として決まる。ズームリングは、この第 1 レンズ群 L G 1 と第 2 レンズ群 L G 2 が互いの空気間隔を変化させながら撮影光軸 Z 1 上を移動することにより行われる。図 7 の収納位置から鏡筒繰出を行うと、まず図 6 の下半断面に示すワイド端の繰出状態になり、さらにズームモータ 1 5 0 を鏡筒繰出方向に駆動させると、同図の上半断面に示すテレ端の繰出状態となる。図 6 から分かるように、本実施形態のズームレンズ鏡筒 7 1 は、ワイド端では第 1 レンズ群 L G 1 と第 2 レンズ群 L G 2 の間隔が大きく、テレ端では、第 1 レンズ群 L G 1 と第 2 レンズ群 L G 2 が互いの接近方向に移動して間隔が小さくなる。このような第 1 レンズ群 L G 1 と第 2 レンズ群 L G 2 の空気間隔の変化は、2 群案内カム溝 1 1 a と 1 群案内カム溝 1 1 b の軌跡によって与えられるものである。このテレ端とワイド端の間のズーム領域（ズームリング使用

領域)では、カム環11、第3外筒15及びヘリコイド環18は、前述の定位置回転のみを行い、光軸方向へは進退しない。

【0045】

ズーム領域では、被写体距離に応じてAFモータ160を駆動することにより、第3レンズ群LG3(AFLenz棒51)が撮影光軸Z1に沿って移動してフォーカシングがなされる。

【0046】

ズームモータ150を鏡筒収納方向に駆動させると、ズームレンズ鏡筒71は、前述の繰り出し時とは逆の収納動作を行い、カメラボディ72の内部に完全に格納される収納位置(図7)まで移動される。この収納位置への移動の途中で、2群レンズ棒6がカム突起21aによって収納用退避位置に回動され、2群レンズ移動棒8と共に後退する。ズームレンズ鏡筒71が収納位置まで移動されると、第2レンズ群LG2は、光軸方向において第3レンズ群LG3やローパスフィルタLG4と同位置に格納される(鏡筒の径方向に重なる)。この収納時の第2レンズ群LG2の退避構造によってズームレンズ鏡筒71の収納長が短くなり、図7の左右方向におけるカメラボディ72の厚みを小さくすることが可能となっている。

【0047】

デジタルカメラ70は、ズームレンズ鏡筒71に連動するズームファインダを備えている。ズームファインダは、ファインダギヤ30をスパギヤ部18cに噛合させてヘリコイド環18から動力を得ており、該ヘリコイド環18がズーム領域において前述の定位置回転を行うと、その回転力を受けてファインダギヤ30が回転する。ファインダ光学系は、対物窓81a、第1の可動変倍レンズ81b、第2の可動変倍レンズ81c、プリズム81d、接眼レンズ81e、接眼窓81fを有し、第1と第2の可動変倍レンズ81b、81cをファインダ対物系の光軸Z3に沿って所定の軌跡で移動させることで変倍を行う。ファインダ対物系の光軸Z3は、撮影光軸Z1と平行である。可動変倍レンズ81b及び81cの保持棒は、ガイドシャフト82によって光軸Z3方向に移動可能に直進案内され、かつガイドシャフト82と平行なシャフトねじから駆動力を受けるようにな

っている。このシャフトねじとファインダギヤ30の間に減速ギヤ列が設けられており、ファインダギヤ30が回転するとシャフトねじが回転し、可動変倍レンズ81b、81cが進退する。以上のズームファインダの構成要素は、図5に示すファインダユニット80としてサブアッシされ、固定環22の上部に取り付けられる。

【0048】

〔レンズ鏡筒収納構造の説明〕

続いて、第2レンズ群LG2の退避構造を含めたズームレンズ鏡筒71の収納構造の詳細を説明する。なお、以下の説明における上下（縦）方向及び左右（横）方向とは、図28や図29のようにカメラの正面または背面から見た上下方向及び左右方向に対応するものとする。また、前後方向とは光軸と平行な方向である。また、部材を識別しやすくするために、一部の図面では部材毎に外形線の太さを異ならせたり、線種を異ならせている。

【0049】

第2レンズ群LG2は、図20に示す各部材によって2群レンズ移動枠8に支持されている。2群レンズ枠6は、第2レンズ群LG2を支持するレンズ筒6a、該レンズ筒6aの径方向に延びる揺動アーム6c、この揺動アーム6cの先端に設けた揺動中心筒6b、及びレンズ筒6aから揺動アーム6cとは異なる径方向へ延出されたストッパアーム6eを有している。揺動中心筒6bには、第2レンズ群LG2の光軸と平行な方向に貫通する揺動軸孔6dが形成されている。揺動中心筒6bには、揺動アーム6cとの接続部を挟んだ光軸方向の前後位置に、それぞれ円筒状の外周面を有する前方ばね支持部6fと後方ばね支持部6gが形成されており、前方ばね支持部6fの前端部付近と後方ばね支持部6gの後端部付近の外周面には、ばね拔止突起6h、6iが突設されている。揺動中心筒6bからは揺動アーム6cと異なる方向に向けて退避作用アーム6jが延出されており、該退避作用アーム6jにはばね掛け孔6kが形成されている。また、揺動アーム6cにはばね掛け孔6pが形成されている。ばね掛け孔6kやばね掛け孔6pは、図35ないし図37に表れている。

【0050】

揺動アーム 6 c からは光軸後方へ向けて後方突出部 6 m が突設され、該後方突出部 6 m の先端部には第 2 レンズ群 L G 2 の光軸と直交する平面状の A F 枠当接面 6 n が形成されている。図 4 5 や図 4 6 に示すように、レンズ筒 6 a の後端部には第 2 レンズ群 L G 2 を抜け止めるための 2 群レンズ保持蓋 9 が固定されているが、A F 枠当接面 6 n は、該 2 群レンズ保持蓋 9 よりも光軸方向後方に位置している。すなわち、A F 枠当接面 6 n は、光軸方向において第 2 レンズ群 L G 2 の最後部よりも後方に位置している。

【 0 0 5 1 】

2 群レンズ枠支持板 3 6 は、上下方向に長く左右方向に幅狭の細長の板状部材であり、その長手方向に向けて上から順に、第 1 縦長孔 3 6 a、回動軸嵌合孔 3 6 b、カム突起挿脱開口 3 6 c、ビス螺合孔 3 6 d、横長孔 3 6 e 及び第 2 縦長孔 3 6 f が形成されている。これらの孔部はいずれも 2 群レンズ枠支持板 3 6 の表裏を貫通する貫通孔である。2 群レンズ枠支持板 3 6 の外周部には、凹状のばね掛け部 3 6 g が形成されている。

【 0 0 5 2 】

2 群レンズ枠支持板 3 7 は、2 群レンズ枠支持板 3 6 と略同形状の細長の板状部材であり、その長手方向に向けて上から順に、第 1 縦長孔 3 7 a、回動軸嵌合孔 3 7 b、カム突起挿脱開口 3 7 c、ビス螺合孔 3 7 d、横長孔 3 7 e 及び第 2 縦長孔 3 7 f が形成されている。これらの孔部はいずれも 2 群レンズ枠支持板 3 7 の表裏を貫通する貫通孔である。カム突起挿脱開口 3 7 c にはさらに、その内縁部の一部を切り欠いてガイドキー進入溝 3 7 g が形成されている。

【 0 0 5 3 】

前後の 2 群レンズ枠支持板 3 6、3 7 に設けたビス螺合孔 3 6 d、3 7 d は同口径のビス孔であり、支持板固定ビス 6 6 のビス軸部 6 6 a が螺合可能である。ビス軸部 6 6 a の一端部には、ドライバ（調整具）に係合するためのドライバ係合凹部 6 6 b を有する。

【 0 0 5 4 】

第 1 偏心軸部材 3 4 X は、大径軸部 3 4 X-a を挟んだ前後端部に一对の前方偏心ピン 3 4 X-b と後方偏心ピン 3 4 X-c を有している。前方偏心ピン 3 4 X

-bと後方偏心ピン34X-cは、大径軸部34X-aの中心軸に対して偏心させて同軸かつ同径に形成されている。前方偏心ピン34X-bの端部には、ドライバ（調整具）に係合させるためのドライバ係合凹部34X-dが形成されている。第2偏心軸部材34Yも第1偏心軸部材34Xと同様の構造である。すなわち、大径軸部34Y-aを挟んだ前後端部に一对の前方偏心ピン34Y-bと後方偏心ピン34Y-cを有し、前方偏心ピン34Y-bと後方偏心ピン34Y-cは、大径軸部34Y-aの中心軸に対して偏心させて同軸かつ同径に形成されている。前方偏心ピン34Y-bの端部には、ドライバ（調整具）に係合させるためのドライバ係合凹部34Y-dが形成されている。

【0055】

2群レンズ枠6の後方ばね支持部6gの内部には、揺動軸孔6dに連通し該後方ばね支持部6gよりも内径が大きいばね収納孔（不図示）が形成されており、該ばね収納孔内に軸方向押圧ばね38を収納することができる。軸方向押圧ばね38は圧縮コイルばねからなる。また、2群レンズ枠戻しばね39と回転伝達ばね40はそれぞれトーションばねであり、2群レンズ枠戻しばね39は、2群レンズ枠6の前方ばね支持部6fの外周面に装着可能で、回転伝達ばね40は後方ばね支持部6gの外周面に装着可能となっている。2群レンズ枠戻しばね39は、前後方向に延出された前方ばね端部39aと後方ばね端部39bとを有し、回転伝達ばね40は、径方向へ突出された固定ばね端部40aと可動ばね端部40bとを有する。

【0056】

2群回動軸33は、2群レンズ枠6の揺動軸孔6dに対して相対回転可能かつ径方向にガタなく嵌まる径を有し、その両端部の外径サイズは2群レンズ枠支持板36の回動軸嵌合孔36bと2群レンズ枠支持板37の回動軸嵌合孔37bの内径サイズに対応している。揺動軸孔6dに挿入された2群回動軸33の軸線は、第2レンズ群LG2の光軸と平行になる。2群回動軸33はまた、光軸方向後方側の端部近傍にフランジ33aを有し、該フランジ33aは後方ばね支持部6gのばね収納孔（不図示）内に進入して軸方向押圧ばね38に当接することができる。

【 0 0 5 7 】

図 2 4 及び図 2 5 に単体形状を示す 2 群レンズ移動枠 8 の内部は光軸方向に貫通する貫通空間 8 n となっており、該貫通空間 8 n の光軸方向における略中央に位置する中間フランジ部 8 s には、上下方向に長い縦長形状をなす 2 群レンズ移動開口 8 t が形成されている。シャッタユニット 7 6 は、中間フランジ部 8 s の前面側に固定される。また、中間フランジ部 8 s の後方の内周面には、レンズ筒 6 a の外縁部形状に対応するレンズ筒進入凹部 8 q と、ストッパアーム 6 e の外縁部形状に対応するストッパアーム進入凹部 8 r が形成されている（図 2 9 参照）。

【 0 0 5 8 】

図 2 4 及び図 2 5 に示すように、2 群レンズ移動枠 8 を正面から見て 2 群レンズ移動開口 8 t の右側には、該 2 群レンズ移動開口 8 t とは重ならないようにして、光軸と直交する平面状の前方支持板装着面 8 c が形成されている。前方支持板装着面 8 c は図 2 4 及び図 2 5 にハッチングを付した領域であり、中間フランジ部 8 s 及び該中間フランジ部 8 s の前面に取り付けたシャッタユニット 7 6 よりも前方に位置している。前方支持板装着面 8 c は 2 群レンズ移動枠 8 の前方に露出する面であるが、該 2 群レンズ移動枠 8 には、前方支持板装着面 8 c よりも前方に突出する 3 箇所の部分円筒状部 8 d が形成されており、各部分円筒状部 8 d の外周面には前方カムフォロア 8 b-1 が設けられている。一方、2 中間フランジ部 8 s を挟んだ前方支持板装着面 8 c の後方には、該前方支持板装着面 8 c と平行な平面状の後方支持板装着面 8 e が形成されており、後方支持板装着面 8 e は 2 群レンズ移動枠 8 の後端面と面一になっている。

【 0 0 5 9 】

2 群レンズ移動枠 8 には、上側から順に、偏心軸支持孔 8 f、揺動中心筒収納孔（カム突起進入孔）8 g、ビス挿通孔 8 h、偏心軸支持孔 8 i が形成されており、これらの各孔は、それぞれが光軸方向に向けて前方支持板装着面 8 c と後方支持板装着面 8 e を貫通している。揺動中心筒収納孔 8 g の内壁面にはさらに、光軸と平行なキー溝 8 p が形成されており、このキー溝 8 p も前方支持板装着面 8 c と後方支持板装着面 8 e を貫通している。上側の偏心軸支持孔 8 f は、第 1

偏心軸部材 3 4 X の大径軸部 3 4 X-a を回転可能に支持する内径サイズに形成されており、下側の偏心軸支持孔 8 i は、第 2 偏心軸部材 3 4 Y の大径軸部 3 4 Y-a を回転可能に支持する内径サイズに形成されている（図 3 1 参照）。一方、ビス挿通孔 8 h の内径サイズは、支持板固定ビス 6 6 のビス軸部 6 6 a との間に相当の隙間ができるように大きく形成されている（図 3 1 参照）。また、前方支持板装着面 8 c と後方支持板装着面 8 e には、互いに同心で同径の円筒状をなす前方ボス 8 j と後方ボス 8 k が突設されている。2 群レンズ移動枠 8 にはさらに、2 群レンズ移動開口 8 t の下方位置に、中間フランジ部 8 s を前後方向へ貫通する回転規制ピン挿通孔 8 m が形成されている。

【 0 0 6 0 】

回転規制ピン 3 5 は、回転規制ピン挿通孔 8 m に対して回転可能に挿入される大径軸部 3 5 a の一端部に、該大径軸部 3 5 a に対して偏心する偏心ピン（ストップ） 3 5 b を有し、他端部にドライバ（調整具）に係合させるためのドライバ係合凹部 3 5 c を有している。

【 0 0 6 1 】

以上の各要素を組み合わせた状態が、図 2 6 ないし図 2 9 である。組み立ては次のように行う。まず、2 群レンズ枠戻しばね 3 9 と回転伝達ばね 4 0 を 2 群レンズ枠 6 に対して装着する。2 群レンズ枠戻しばね 3 9 は、コイル状部を揺動中心筒 6 b の前方ばね支持部 6 f の外周面に取り付け、後方ばね端部 3 9 b を揺動中心筒 6 b と揺動アーム 6 c の境界部付近に係合させる（図 2 2）。2 群レンズ枠戻しばね 3 9 の前方ばね端部 3 9 a は、2 群レンズ枠 6 に対しては係合させない。回転伝達ばね 4 0 は、コイル状部を揺動中心筒 6 b の後方ばね支持部 6 g の外周面に取り付け、一方の固定ばね端部 4 0 a を揺動アーム 6 c のばね掛け孔 6 p に挿入させ、他方の可動ばね端部 4 0 b を退避作用アーム 6 j のばね掛け孔 6 k に挿入させる。固定ばね端部 4 0 a はばね掛け孔 6 p に固定され、可動ばね端部 4 0 b は、ばね掛け孔 6 k 内で固定ばね端部 4 0 a に対して接離する方向へ図 3 7 に示す $\theta 1$ の移動が許される。外力を加えない状態では、回転伝達ばね 4 0 は、該固定ばね端部 4 0 a 及び 4 0 b を接近させる方向に若干撓んだ状態で 2 群レンズ枠 6 に支持され、その撓みに対する復元力によって可動ばね端部 4 0 b は

、ばね掛け孔 6 k 内の一方の壁面に当て付いた状態になる（図 3 7）。2 群レンズ枠戻しばね 3 9 と回転伝達ばね 4 0 は、前後のばね抜止突起 6 h、6 i によって光軸方向へ抜け止められる。

【 0 0 6 2 】

2 群レンズ枠戻しばね 3 9 と回転伝達ばね 4 0 の取り付けとは別に、軸方向押圧ばね 3 8 を後方ばね支持部 6 g 内のばね収納孔（不図示）に挿入した上で、2 群回転軸 3 3 を揺動軸孔 6 d に挿入する。2 群回転軸 3 3 のフランジ 3 3 a は後方ばね支持部 6 g 内に進入して軸方向押圧ばね 3 8 に当接する。2 群回転軸 3 3 の軸長は揺動中心筒 6 b の軸長よりも長く、2 群回転軸 3 3 の両端部は揺動中心筒 6 b から前後に突出する。

【 0 0 6 3 】

揺動中心筒 6 b に対する上記各部材の取り付けと並行して、第 1 偏心軸部材 3 4 X と第 2 偏心軸部材 3 4 Y をそれぞれ、2 群レンズ移動枠 8 の偏心軸支持孔 8 f と偏心軸支持孔 8 i に挿入しておく。第 1 偏心軸部材 3 4 X と第 2 偏心軸部材 3 4 Y はそれぞれ、大径軸部 3 4 X-a と大径軸部 3 4 Y-a の前端側の一部領域が他の領域よりも大径になっており、偏心軸支持孔 8 f と偏心軸支持孔 8 i もこれに対応して、光軸方向前方の一部領域の内径サイズが他の領域の内径サイズよりも大きくなっている（図 3 1 参照）。したがって、第 1 偏心軸部材 3 4 X と第 2 偏心軸部材 3 4 Y をそれぞれ、偏心軸支持孔 8 f と偏心軸支持孔 8 i に対して光軸方向前方から挿入していくと、偏心軸支持孔 8 f、8 i の内径サイズの段差部分に大径軸部 3 4 X-a、3 4 Y-a の大径部分が当接した時点（図 3 1 の位置）で挿入が規制される。この状態では、前方支持板装着面 8 c から前方偏心ピン 3 4 X-b と前方偏心ピン 3 4 Y-b が突出し、後方支持板装着面 8 e から後方偏心ピン 3 4 X-c と後方偏心ピン 3 4 Y-c が突出する。

【 0 0 6 4 】

続いて、揺動中心筒 6 b から突出する 2 群回転軸 3 3 の前端部を回転軸嵌合孔 3 6 b に挿入し、後端部を回転軸嵌合孔 3 7 b に挿入させつつ、前方支持板装着面 8 c と後方支持板装着面 8 e を前後から挟み込むようにして 2 群レンズ枠支持板 3 6 と 2 群レンズ枠支持板 3 7 を 2 群レンズ移動枠 8 に取り付ける。このとき

、前方の2群レンズ枠支持板36の第1縦長孔36a、横長孔36e及び第2縦長孔36fに対して、前方支持板装着面8cから突出する3つの前方偏心ピン34X-b、前方偏心ピン34Y-b及び前方ボス8jをそれぞれ係合させる。また、後方の2群レンズ枠支持板37の第1縦長孔37a、横長孔37e及び第2縦長孔37fに対して、後方支持板装着面8eから突出する3つの後方偏心ピン34X-c、後方偏心ピン34Y-c及び後方ボス8kをそれぞれ係合させる。各偏心ピンやボスは、対応する長孔に対して、その長手方向には摺動可能で幅方向には移動不能に嵌まる。

【0065】

最後に、前後のビス螺合孔36d、37dに対して支持板固定ビス66を螺合させ、2群レンズ枠支持板36、37を共締めする。支持板固定ビス66は、先に前方のビス螺合孔36dに螺合され、ビス挿通孔8hを通してから後方のビス螺合孔37dに螺合される。両方のビス螺合孔36d、37dに螺合した状態で支持板固定ビス66を締め付けていくと、2群レンズ枠支持板36が前方支持板装着面8cに押し付けられ、2群レンズ枠支持板37が後方支持板装着面8eに押し付けられ、2群レンズ枠支持板36と2群レンズ枠支持板37は、前方支持板装着面8cと後方支持板装着面8eの光軸方向間隔分だけ離間した状態で2群レンズ移動枠8に固定される。その結果、第1偏心軸部材34Xと第2偏心軸部材34Yが、2群レンズ枠支持板36と2群レンズ枠支持板37によって光軸方向に抜け止められる。2群回動軸33は、フランジ33aを2群レンズ枠支持板37に当接させることで後方へ移動規制され、圧縮状態にある軸方向押圧ばね38を介して揺動中心筒6bを前方に押圧するため、該揺動中心筒6bの前端部が2群レンズ枠支持板36に押し付けられる。これにより、2群レンズ移動枠8に対する2群レンズ枠6の光軸方向位置が一定に保たれる。また、2群レンズ枠支持板37を2群レンズ移動枠8に固定すると、ガイドキー進入溝37gとキー溝8pとが光軸方向に連通される（図30参照）。

【0066】

2群レンズ枠支持板36を固定したら、2群レンズ枠戻しばね39の前方ばね端部39aをばね掛け部36gに係合させる。後方ばね端部39bは既に揺動ア

ーム 6 c に係合しており、前方ばね端部 3 9 a とばね掛け部 3 6 g を係合させることにより 2 群レンズ枠戻しばね 3 9 が撓み、2 群レンズ枠 6 に対して光軸方向前方から見て（図 3 2）、2 群回転軸 3 3 を中心とする反時計方向への回転付勢力が作用する。

【 0 0 6 7 】

2 群レンズ枠 6 の取り付けとは別に、回転規制ピン 3 5 を 2 群レンズ移動枠 8 の回転規制ピン挿通孔 8 m に挿入する。回転規制ピン挿通孔 8 m は、図 2 6 及び図 2 7 に示す位置まで回転規制ピン 3 5 を挿入すると、それ以上の挿入を規制するような内面形状となっており、この挿入規制状態において、図 2 7 に示すように偏心ピン 3 5 b が回転規制ピン挿通孔 8 m から後方へ突出する。

【 0 0 6 8 】

以上のようにして 2 群レンズ枠 6 を 2 群レンズ移動枠 8 に取り付けた状態では、2 群レンズ枠 6 は 2 群回転軸 3 3 を中心として回転（揺動）することができる。2 群レンズ移動枠 8 の揺動中心筒収納孔 8 g は、2 群レンズ枠 6 が揺動しても揺動中心筒 6 b や揺動アーム 6 c と干渉しないように、十分に広く形成されている。2 群回転軸 3 3 は光軸と平行な軸であるから、2 群レンズ枠 6 の回転に伴って第 2 レンズ群 L G 2 は、その光軸を撮影光軸 Z 1 と平行とした状態を維持しつつ平行移動される。2 群レンズ枠 6 は、ストッパアーム 6 e の先端部が偏心ピン 3 5 b に当接することによって一方の回転端（揺動端）が決められる。2 群レンズ枠戻しばね 3 9 は、ストッパアーム 6 e を偏心ピン 3 5 b に当接させる方向に 2 群レンズ枠 6 を付勢している。

【 0 0 6 9 】

2 群レンズ移動枠 8 にはさらに、シャッターユニット 7 6 が取り付けられて。図 2 6 ないし図 2 9 の状態にサブアッシされる。図 2 6 や図 2 8 から分かるように、シャッターユニット 7 6 は中間フランジ部 8 s の前面側に固定される。前方支持板装着面 8 c は、この固定状態におけるシャッターユニット 7 6 内のシャッター S 及び絞り A よりも、光軸方向において前方に位置するようになっている。2 群レンズ枠 6 のレンズ筒 6 a は、その前端部側の一部領域が 2 群レンズ移動開口 8 t 内に位置しており、該 2 群レンズ枠 6 の角度位置に関わらずシャッターユニット 7 6

の直後に位置するようになっている。

【 0 0 7 0 】

2 群レンズ移動枠 8 には、周方向に位置を異ならせて直進案内溝 8 a が 3 つ形成されているが、そのうちひとつの直進案内溝 8 a -W は、残る 2 つの直進案内溝 8 a よりも幅広で、かつ底部が径方向に貫通しており、該直進案内溝 8 a -W を通して、シャッタユニット 7 6 から延出される露出制御 F P C 基板 7 7 を 2 群レンズ移動枠 8 の外側に導くことが可能になっている。これに対応して、2 群直進案内環 1 0 に設けた 3 つの直進案内キー 1 0 c のうちひとつは、直進案内溝 8 a -W の幅に対応する幅広の直進案内キー 1 0 c -W となっており、該直進案内キー 1 0 c -W には、リング部 1 0 b との接続部分の近傍を一部切り欠いて、径方向へ貫通する F P C 通し孔 1 0 d (図 1 5) が形成されている。

【 0 0 7 1 】

2 群レンズ移動枠 8 と 2 群直進案内環 1 0 を組み合わせた状態では、露出制御 F P C 基板 7 7 は図 4 2 のように配設される。まずシャッタユニット 7 6 から第 1 直線状部 7 7 a が光軸方向後方へ向けて延出され、続いて 2 群レンズ移動枠 8 の後端部付近で U 字状部 (ループ状部) 7 7 b が形成されて前方へ湾曲され、第 2 直線状部 7 7 c が直進案内キー 1 0 c -W の内周面に沿って前方へ向かい、直進案内キー 1 0 c -W の先端部で外側に折り返され、該直進案内キー 1 0 c -W の外周面に沿って再度後方へ延出される第 3 直線状部 7 7 d となる。第 3 直線状部 7 7 d の先は、F P C 通し孔 1 0 d を通して 2 群レンズ移動枠 8 の後方へ延出されてから制御回路 1 4 0 に接続される。露出制御 F P C 基板 7 7 は、第 3 直線状部 7 7 d の一部が直進案内キー 1 0 c -W の外周面に両面テープなどを用いて固定されており、2 群レンズ移動枠 8 と 2 群直進案内環 1 0 の相対移動に応じて U 字状部 7 7 c の大きさを変化させることができる。

【 0 0 7 2 】

以上のようにサブアッシされた 2 群レンズ移動枠 8 は、カム環 1 1 を介して光軸方向への移動が与えられ、該 2 群レンズ移動枠 8 の後方には、カム環 1 1 の動きとは独立して光軸方向へ進退可能に A F レンズ枠 5 1 が支持され、さらに該 A F レンズ枠 5 1 の後方には C C D ホルダ 2 1 が固定されている。

【 0 0 7 3 】

A F レンズ 棒 5 1 は遮光性材料からなり、図 3 8 ないし図 4 1、及び図 4 4 ないし図 4 7 に示すように、ガイド孔 5 1 a 及び 5 1 b を有する一対の腕部 5 1 d 及び 5 1 e と、該腕部 5 1 d 及び 5 1 e よりも前方に突出する前方突出筒状部 5 1 c とを有している。前方突出筒状部 5 1 c は、撮影光軸 Z 1 に垂直で略正方形をなす先端面（底面） 5 1 c 1 と、先端面 5 1 c 1 の各辺から撮影光軸 Z 1 に平行に CCD 6 0 側に延びる 4 つの側面 5 1 c 3、5 1 c 4、5 1 c 5 及び 5 1 c 6 を有する箱状（角筒状）をなしており、先端面 5 1 c 1 と反対側の後端部はローパスフィルタ L G 4 及び CCD 6 0 側に向けて開放されている。前方突出筒状部 5 1 c の先端面 5 1 c 1 には、中心が撮影光軸 Z 1 と一致する円形の開口部 5 1 c 2 が設けられ、該開口部 5 1 c 2 の内側に第 3 レンズ群 L G 3 を支持している。腕部 5 1 d 及び 5 1 e は、前方突出筒状部 5 1 c を正面から見て左上部分及び右下部分、すなわち側面 5 1 c 3 及び 5 1 c 6 の交線付近、並びに、側面 5 1 c 4 及び 5 1 c 5 の交線付近から、撮影光軸 Z 1 を中心とする放射方向（径方向）に向かって延設されている（図 4 7 参照）。図 4 5 及び図 4 6 から分かるように、腕部 5 1 d 及び 5 1 e は、側面 5 1 c 3 及び 5 1 c 6、並びに、側面 5 1 c 4 及び 5 1 c 5 の光軸方向の最後方部分に設けられている。

【 0 0 7 4 】

A F レンズ 棒 5 1 の腕部 5 1 d 及び 5 1 e は、図 6 に示すようにそれぞれの先端部が固定環 2 2 の環状部 2 2 f の外側に突出しており、この突出する先端部に、光軸と平行なガイド孔 5 1 a 及び 5 1 b が形成されている。これに対応して、ガイド孔 5 1 a に係合して A F レンズ 棒 5 1 の主案内をする A F ガイド軸 5 2 と、ガイド孔 5 1 b に係合して A F レンズ 棒 5 1 副案内をする A F ガイド軸 5 3 とはそれぞれ、固定環 2 2 の環状部 2 2 f の外側に位置している。環状部 2 2 f には、A F レンズ 棒 5 1 が光軸方向に移動するときに腕部 5 1 d 及び 5 1 e との干渉を避けるため、A F ガイド軸 5 2 及び 5 3 に沿って光軸方向への切欠 2 2 g 及び 2 2 h（図 8）が形成されている。また、図 3 9 及び図 4 7 に示すように、ガイド孔 5 1 a とガイド孔 5 1 b は撮影光軸 Z 1 に関して対向する位置に形成されており、これに対応して A F ガイド軸 5 2 及び 5 3 も、撮影光軸 Z 1 に関して対

向する位置関係で設けられている。

【 0 0 7 5 】

A F レンズ枠 5 1 は、C C D ホルダ 2 1 の移動規制面 2 1 b (図 6) に腕部 5 1 d 及び 5 1 e が当て付くまで光軸方向後方に移動可能であり、A F レンズ枠 5 1 が該後方移動端まで移動すると、C C D ホルダ 2 1 から光軸方向前方に向けて突設したカム突起 2 1 a の先端部が A F レンズ枠 5 1 よりも前方に突出する (図 3 8、図 4 0 及び図 4 1 参照)。カム突起 2 1 a の光軸方向の延長上には、2 群 レンズ枠支持板 3 7 のカム突起挿脱開口 3 7 c と 2 群 レンズ枠支持板 3 6 のカム突起挿脱開口 3 6 c が位置する。

【 0 0 7 6 】

図 2 1 及び図 2 2 に示すように、カム突起 2 1 a の先端部には光軸に対して傾斜する退避カム面 2 1 c が形成され、該退避カム面 2 1 c に連続する一方の側面には、光軸と平行な退避位置保持面 2 1 d が形成されている。正面から見た図 3 5 ないし図 3 7 から分かるように、カム突起 2 1 a は、概ね撮影光軸 Z 1 を中心とする放射方向へ幅広に形成されており、退避カム面 2 1 c は、該カム突起 2 1 a の幅方向を鏡筒内径側 (撮影光軸 Z 1 に近い側) から鏡筒外径側 (撮影光軸 Z 1 から遠い側) へ進むにつれて徐々に光軸方向前方への突出量を大きくする傾斜面として形成されている。図 3 5 ないし図 3 7 では、退避カム面 2 1 c を判別しやすくするためにハッチングを付している。また、カム突起 2 1 a は、2 群 レンズ枠 6 の揺動中心筒 6 b との干渉を避けるように、下面側が凸面で上面側が凹面となるように若干湾曲した断面形状を有しており、その下面側には、光軸と平行なガイドキー 2 1 e が突設されている。ガイドキー 2 1 e は、カム突起 2 1 a の基部からの一定範囲にのみ形成されており、カム突起 2 1 a の先端付近には形成されていない。ガイドキー 2 1 e はガイドキー進入溝 3 7 g に係合可能な断面形状となっている。

【 0 0 7 7 】

上記構造により支持された第 2 レンズ群 L G 2 や第 3 レンズ群 L G 3 は、次のような態様で動作する。前述の通り、C C D ホルダ 2 1 に対する 2 群 レンズ移動枠 8 の光軸方向位置は、カム環 1 1 の 2 群案内カム溝 1 1 a (前方カム溝 1 1 a

-1と後方カム溝11a-2)の軌跡による前後移動と、該カム環11自身の前後移動とを合成して決定される。端的に言えば、2群レンズ移動枠8は、図6の上半に示すワイド端付近で最もCCDホルダ21から離間し、図7の鏡筒収納状態で最も接近する。このワイド端から収納位置までの2群レンズ移動枠8の後退動作を利用して、該2群レンズ移動枠8内で2群レンズ枠6を外径方向に退避させる。

【0078】

ワイド端からテレ端までのズーム領域では、2群レンズ枠戻しばね39の付勢力でストッパアーム6eを回動規制ピン35に当接させることによって2群レンズ枠6の位置が一定に保たれており、このとき第2レンズ群LG2の光軸は、図6のように撮影光軸Z1と一致している。図29に示すように、この2群レンズ枠6の撮影用位置では、退避作用アーム6jの一部と回転伝達ばね40の可動ばね端部40bがカム突起挿脱開口37cに臨んでいる。

【0079】

撮影状態からカメラのメインスイッチをオフすると、制御回路140がAFモータ160を駆動させ、AFレンズ枠51は後退されてCCDホルダ21に接近し、図38、図40及び図41に示す後方移動端に収納される。AFレンズ枠51の前方突出筒状部51cは、先端面51c1側に第3レンズ群LG3を支持し、該第3レンズ群LG3の後方は側面51c3、51c4、51c5及び51c6に囲まれる開放空間となっているため、AFレンズ枠51が図7の後方移動端に移動すると、CCDホルダ21の前面から突出して支持されたローパスフィルタLG4及びCCD60が、前方突出筒状部51cの内部に進入して第3レンズ群LG3との間隔が狭まる。また、AFレンズ枠51が後方移動端に達すると、カム突起21aの先端部がAFレンズ枠51よりも前方に突出した状態となる。

【0080】

続いて、制御回路140はズームモータ150を収納方向に駆動させ、前述した鏡筒収納動作が行われる。ワイド端を超えてズームモータ150を収納方向に駆動すると、ローラ案内貫通溝14eとカム環ローラ32の関係によって、カム環11が回転しながら光軸方向後方へ移動する。図14に示す2群案内カム溝1

1 a と 2 群用カムフォロア 8 b の関係から分かるように、2 群レンズ移動枠 8 はカム環 1 1 に対しては、ワイド端よりも収納状態の方が光軸方向において前方に位置するが、カム環 1 1 内での 2 群レンズ移動枠 8 の当該前進移動量よりも固定環 2 2 に対するカム環 1 1 の後退移動量の方が大きいため、収納動作時には 2 群レンズ移動枠 8 は総体として CCD ホルダ 2 1 に接近する。

【 0 0 8 1 】

2 群レンズ移動枠 8 が 2 群レンズ枠 6 と共に後退を続けると、やがてカム突起 2 1 a の先端部がカム突起挿脱開口 3 7 c 内に入り込む（図 2 3）。前述の通り、撮影状態ではカム突起挿脱開口 3 7 c に対して退避作用アーム 6 j の一部と回転伝達ばね 4 0 の可動ばね端部 4 0 b が臨んでおり、このときの退避作用アーム 6 j、可動ばね端部 4 0 b 及びカム突起 2 1 a の正面から見た位置関係は、図 3 5 のようになっている。撮影光軸 Z 1 を中心とする放射方向において、可動ばね端部 4 0 b の方が退避作用アーム 6 j（ばね掛け孔 6 k 形成用の突出部は除く）よりもカム突起 2 1 a 側に突出している。一方、退避カム面 2 1 c は撮影光軸 Z 1 から離間するほど前方への突出量を大きくする斜面である。換言すれば、退避カム面 2 1 c は、図 3 5 の右方へ進むほど紙面手前側への突出量を大きくする斜面であり、退避カム面 2 1 c のうち最も前方に突出する領域は、可動ばね端部 4 0 b の背後に位置している。よって、図 3 5 の位置関係を保ちつつ 2 群レンズ枠 6 が 2 群レンズ移動枠 8 と共に CCD ホルダ 2 1 側へ後退すると、退避カム面 2 1 c は、退避作用アーム 6 j ではなく可動ばね端部 4 0 b に当接する。図 4 0 は、可動ばね端部 4 0 b が退避カム面 2 1 c に当接する直前の 2 群レンズ枠 6 の位置を表している。

【 0 0 8 2 】

可動ばね端部 4 0 b と退避カム面 2 1 c が当接した状態で 2 群レンズ枠 6 が後退すると、退避カム面 2 1 c の形状に従って可動ばね端部 4 0 b を図 3 5 の時計方向へ押圧する分力が生じ、回転伝達ばね 4 0 の他端側の固定ばね端部 4 0 a を介して 2 群レンズ枠 6 に該時計方向への回動力が伝達される。回転伝達ばね 4 0 のばね力（硬さ）は、通常の鏡筒収納動作で 2 群レンズ枠 6 自体に作用する回転抵抗によっては図 3 5 に示す状態以上に撓まされることなく、2 群レンズ枠 6 へ

回転力を伝達するように設定されている。すなわち、回転伝達ばね 4 0 の弾性復元力は、2 群レンズ枠戻しばね 3 9 が 2 群レンズ枠 6 を撮影用位置に保持する付勢力よりも強く設定されている。

【 0 0 8 3 】

退避カム面 2 1 c による回転押圧力を受けた 2 群レンズ枠 6 は、2 群レンズ移動枠 8 の後退動作に伴い、図 2 9 に示す撮影用位置から図 3 0 に示す退避位置へ向けて、2 群レンズ枠戻しばね 3 9 の付勢力に抗して 2 群回転軸 3 3 を中心として回転する。これに伴い可動ばね端部 4 0 b は、図 3 5 の位置から図 3 6 の位置へ向けて退避カム面 2 1 c 上を移動する。2 群レンズ枠 6 が図 3 0 の退避位置まで回転すると、図 3 7 のように可動ばね端部 4 0 b が退避カム面 2 1 c を乗り越えて退避位置保持面 2 1 d に係合し、以降は 2 群レンズ移動枠 8 が後退動作を行っても 2 群レンズ枠 6 に退避方向の回転力が与えられなくなる。退避位置に保持された 2 群レンズ枠 6 は、レンズ筒 6 a の外縁部がレンズ筒進入凹部 8 q 内に進入し、ストッパアーム 6 e の外縁部がストッパアーム進入凹部 8 r 内に進入している。

【 0 0 8 4 】

2 群レンズ移動枠 8 は、2 群レンズ枠 6 が退避位置に達した後も、図 7 の収納位置に達するまで引き続き後退する。2 群レンズ枠 6 は、可動ばね端部 4 0 b が退避位置保持面 2 1 d に係合した状態で退避位置に保たれつつ、2 群レンズ移動枠 8 と共に図 4 1 の位置まで後退する。このときカム突起 2 1 a の先端部は、揺動中心筒収納孔 8 g を貫通して、カム突起挿脱開口 3 6 c から前方に突出する。

【 0 0 8 5 】

図 7 及び図 4 1 に示すように、収納状態では、レンズ筒 6 a が A F レンズ枠 5 1 の前方突出筒状部 5 1 c の外側（上側）のスペースに移動しており、該前方突出筒状部 5 1 c は、撮影時には第 2 レンズ群 L G 2 が位置していた 2 群レンズ移動枠 8 内の空間に入り込み、第 3 レンズ群 L G 3 がシャッターユニット 7 6 の直後に位置される。また、図 6 と図 7 の比較から分かる通り、A F レンズ枠 5 1 が後方移動端に移動したことにより、ローパスフィルタ L G 4 と CCD 6 0 は、前方突出筒状部 5 1 c 内に収納（進入）されて第 3 レンズ群 L G 3 に対する光軸方向

の相対間隔が撮影状態に比べて小さくなっている。つまり、第2レンズ群LG2が、第3レンズ群LG3、ローパスフィルタLG4及びCCD60に対して光軸方向位置を重複させた（径方向に並んだ）状態となる。撮影光学系を構成するレンズ群などの光学要素を光軸方向にのみ移動させる従来のタイプのレンズ鏡筒では、複数の光学要素の厚みの合計値以上には鏡筒収納長を短縮化することができなかったが、本実施形態の構造によれば、光軸方向における第2レンズ群LG2の収納スペースを実質的に省略することができ、鏡筒収納長を短くすることが可能になっている。

【0086】

本実施形態では、以上のようなスペース効率に優れた収納状態を得るため、特にAFレンズ枠51の形状とその支持構造を工夫している。すなわち、第2レンズ群LG2を図7の位置まで後退させるために、AFレンズ枠51のガイド機構であるAFガイド軸52及び53を固定環22の環状部22fの外側に配置すると共に、該AFガイド軸52及び53の案内を受けるAFレンズ枠51の腕部51d及び51eを、前方突出筒状部51cの光軸方向の後端部から延出させている。まず、AFガイド軸52及び53を固定環22の環状部22fより外側に配置することで、該AFガイド軸52及び53と干渉するおそれなく、2群レンズ枠6や2群レンズ移動枠8、さらにはこれらを光軸方向に移動させるための回転環であるカム環11やヘリコイド環18の移動スペースを、固定環22の内側に得ることができた。見方を変えると、固定環22内部に位置する2群レンズ枠6などの移動部材による制限を受けずにAFガイド軸52及び53を配設できるので、AFガイド枠51に対するAFガイド軸52及び53の案内長を十分長く取って、高いガイド精度を得ることが可能になった。また、前方突出筒状部51cの先端部や中間部分でなく後端部に腕部51d及び51eを設けることで、該前方突出筒状部51cの外側と腕部51d及び51eの前方とによって形成されるスペースが広がっている。これにより、腕部51d及び51eに制限されることなく、レンズ筒6aの略全体と前方突出筒状部51cの光軸方向位置が重複する深い位置まで、2群レンズ枠6を後退（沈胴）することが可能になった。

【0087】

さらに、A F レンズ枠 5 1 において前方突出筒状部 5 1 c の先端部に第 3 レンズ群 L G 3 を支持し、収納状態では、該第 3 レンズ群 L G 3 の後方にローパスフィルタ L G 4 及び C C D 6 0 を収納するようにしたので、より一層スペース効率に優れた収納状態を得ることができる。

【 0 0 8 8 】

以上に加えてワイド端からの収納動作ではさらに、2 群レンズ移動枠 8 のみならず、第 1 レンズ群 L G 1 を支持する第 1 外筒 1 2 もカム環 1 1 と共に後退しており、図 7 の収納状態では、シャッターユニット 7 6 を挟んで第 1 レンズ群 L G 1 と第 3 レンズ群 L G 3 の光軸方向の相対間隔も小さくなっている。つまり、本実施形態のズームレンズ鏡筒 7 1 では、撮影光学系の最前方の第 1 レンズ群 L G 1 から最後方の C C D 6 0 までの収納時における光軸方向の長さをが、従来のレンズ鏡筒に比して極めて短縮されている。1 群レンズ枠 1 には、第 1 レンズ群 L G 1 の最後部よりも後方に突出してシャッターユニット 7 6 に当接可能な当付部 1 b (図 6 及び図 7) が設けられており、第 1 レンズ群 L G 1 が直にシャッターユニット 7 6 に接触することを防いでいる。

【 0 0 8 9 】

収納状態でカメラのメインスイッチをオンすると、制御回路 1 4 0 によってズームモータ 1 5 0 が繰出方向に駆動され、上記の各要素は以上とは逆に動作する。すなわち、カム環 1 1 は直進案内環 1 4 に対して回転しながら前方に繰り出され、該カム環 1 1 と共に 2 群レンズ移動枠 8 及び第 1 外筒 1 2 が前方に直進移動する。2 群レンズ移動枠 8 の前進の初期段階では、回転伝達ばね 4 0 の可動ばね端部 4 0 b が退避位置保持面 2 1 d に係合しているので 2 群レンズ枠 6 は退避位置に保たれており、2 群レンズ移動枠 8 がある程度前方に進むと、可動ばね端部 4 0 b がカム突起 2 1 a の先端部に達し退避位置保持面 2 1 d から離れて退避カム面 2 1 c に係合する (図 3 7) 。この段階で 2 群レンズ枠 6 のレンズ筒 6 a は既に A F レンズ枠 5 1 の前方突出筒状部 5 1 c より前方に移動しており、2 群レンズ枠 6 が撮影位置方向への回転を開始しても A F レンズ枠 5 1 とは干渉しないようになっている。そして、2 群レンズ移動枠 8 のさらなる前進動作に伴い、可動ばね端部 4 0 b が退避カム面 2 1 c 上を移動して、2 群レンズ枠戻しばね 3 9

の付勢力によって2群レンズ枠6が退避位置から撮影用位置へ向けて回動を始める。

【0090】

2群レンズ枠6が可動ばね端部40bを退避カム面21c上で摺動させながら図35の位置まで回動し、さらに2群レンズ移動枠8が前進すると、可動ばね端部40bが退避カム面21cから離れる。その結果、カム突起21aによる規制が完全に解除され、2群レンズ枠6は、2群レンズ枠戻しばね39の付勢力によってストッパアーム6eを回動規制ピン35の偏心ピン35bに係合させて撮影用位置に保持される。すなわち第2レンズ群LG2の光軸が、他のレンズ群などと同じく撮影光軸Z1に一致する。撮影用位置への2群レンズ枠6の回動は、ワイド端になるまでに完了する。

【0091】

なお、収納状態から撮影状態になるとときには、AFレンズ枠51が前述の後方移動端から前方に移動されるが、図6に示すように、AFレンズ枠51が前方に移動した状態でも前方突出筒状部51cはローパスフィルタLG4及びCCD60の前方を覆っており、この前方突出筒状部51cの先端面51c1や各側面51c3ないし53c6によって、第3レンズ群LG3以外の部分からローパスフィルタLG4、CCD60に入射する余分な光を減らすことができる。つまり、AFレンズ枠51の前方突出筒状部51cは、第3レンズ群LG3を支持するのみならず、収納状態でローパスフィルタLG4及びCCD60を収納する収納部として機能し、撮影状態ではローパスフィルタLG4及びCCD60への余分な光の入射を防ぐ遮光部として機能する。

【0092】

可動レンズ群に関しては、撮影性能を損なわないためにその支持構造に高い精度が要求されるが、特に本レンズ鏡筒のように、第2レンズ群LG2に対して光軸方向移動のみならず退避のための揺動を行わせる場合、該第2レンズ群LG2の退避動作に関わる2群レンズ枠6と2群回動軸33に対して要求される精度は、通常の可動部材に比して数段高いものになる。例えば、従来のレンズ鏡筒では、シャッタSや絞Aのような露出制御部材を内蔵する環状体内に2群回動軸33

のような回転中心軸を配設する場合、回転中心軸は露出制御部材の前方か後方のいずれかのスペースに設けることしかできず、軸長が制限されたり、片持ちの支持構造になったりしていた。しかし、2群回動軸33のような回転中心軸と揺動軸孔6dのような軸孔部との間には相対回転を許容するための最低限のクリアランスが必要であるから、回転中心軸の軸長が短かかったり、片持ちの支持構造である場合、このクリアランスを起因として両者の間に倒れが生じる可能性があった。従来のレンズ支持構造では問題にならない程度の倒れも、本実施形態の要求する光学精度では排除することが必要となる。

【0093】

本レンズ群退避構造では、図31から分かるように、シャッターユニット76を挟んで前後に離間して位置する前方支持板装着面8cと後方支持板装着面8eを2群レンズ枠支持板36と2群レンズ枠支持板37で挟み込み、該2群レンズ枠支持板36及び2群レンズ枠支持板37の間に2群回動軸33を掛け渡した構造としたので、2群回動軸33の支持構造は倒れの生じにくい両持ち構造となっている。しかも、2群回動軸33の支持に関わる2群レンズ枠支持板36及び37と揺動中心筒収納孔8gとはシャッターユニット76とは重ならない位置に形成されているため、2群回動軸33の軸長は、シャッターユニット76と無関係に（干渉させずに）長くすることができる。実際に、本実質形態の2群回動軸33の軸長は、2群レンズ移動枠8の光軸方向長さに匹敵するほど長くなっている。これに対応して、2群レンズ枠支持板36と2群レンズ枠支持板37の間に挟まれる揺動中心筒6bの軸長も長くなっている。すなわち、揺動軸孔6dと2群回動軸33の間には十分に長い係合長が確保されている。以上の構造から、2群回動軸33に対して2群レンズ枠6の倒れが生じるおそれが少なく、2群レンズ枠6を高い精度で駆動することが可能となっている。

【0094】

また、2群レンズ枠支持板36と2群レンズ枠支持板37はそれぞれ、前方支持板装着面8cと後方支持板装着面8eに突設した前方ボス8jと後方ボス8kにより位置が定められ、共通の支持板固定ビス66によって該前方支持板装着面8cと後方支持板装着面8eに圧着される。そのため、2群レンズ移動枠8に対

する 2 群レンズ枠支持板 3 6 及び 2 群レンズ枠支持板 3 7 の位置精度、すなわち 2 群レンズ移動枠 8 に対する 2 群回転軸 3 3 の位置精度も高くすることができる。

【 0 0 9 5 】

なお、本実施形態では、後方支持板装着面 8 e が 2 群レンズ移動枠 8 の後端面と面一になっているのに対し、2 群レンズ移動枠 8 の前部では前方支持板装着面 8 c よりも前方に部分円筒状部 8 d が突設されており、前方支持板装着面 8 c は厳密な意味での 2 群レンズ移動枠 8 の前端面とはなっていない。しかし、2 群レンズ移動枠 8 が、部分円筒状部 8 d のような突出部分を有さない単純な端面形状の環状体の場合には、その前後端面を一对の軸支持板で直接に挟着するような構造としてもよい。

【 0 0 9 6 】

また、以上のレンズ群退避構造では、仮にワイド端から収納位置までの 2 群レンズ移動枠 8 の収納移動距離の全域を利用して徐々に 2 群レンズ枠 6 を退避回転させると、その途中で 2 群レンズ枠 6 が A F レンズ枠 5 1 の前方突出筒状部 5 1 c と干渉してしまうので、該収納移動距離のうち短い距離で 2 群レンズ枠 6 の退避回転を完了させ、続いてレンズ筒 6 a を光軸方向後方へ平行移動させて前方突出筒状部 5 1 c 上側のスペースまで後退させるための移動距離を残しておく必要がある。短い移動距離で十分な退避回転角を確保するためには、退避カム面 2 1 c を、2 群レンズ移動枠 8 の進退方向（すなわち光軸と平行な方向）に対する交差角の大きい、いわゆるリードをたせた傾斜面としなければならない。このような退避カム面 2 1 c で可動ばね端部 4 0 b を押圧する際には、2 群レンズ移動枠 8 の進退方向に対する交差角の小さい（リードをねかせた）カム面で押圧する場合に比べて、カム突起 2 1 a や 2 群レンズ移動枠 8 に大きな反作用力が働く。

【 0 0 9 7 】

カム突起 2 1 a は、固定環 2 2 と同様の固定部材である。一方、2 群レンズ移動枠 8 は直進案内されているが、図 1 9 に示すように、固定環 2 2 から直接に直進案内を受けているのではなく、直進案内環 1 4 及び 2 群直進案内環 1 0 といった中間部材を介在しての直進案内であり、それぞれの直進案内機構部には嵌合ク

リアランスがある。そのため、カム突起 2 1 a や 2 群レンズ移動枠 8 に大きな反作用力が働いた場合に、この嵌合クリアランスを起因として 2 群レンズ移動枠 8 と CCD ホルダ 2 1 の位置関係が狂い、2 群レンズ枠 6 の退避動作に影響してしまう可能性を考慮しなければならない。例えば、2 群レンズ枠 6 を退避位置に回転させる際に、設計上の位置（図 3 0）よりもさらに退避方向へ進み過ぎてしまうと 2 群レンズ移動枠 8 の内壁面と干渉してしまうし、逆に設計上の退避位置の手前で停止してしまうと A F レンズ枠 5 1 等との干渉が生じるおそれがある。

【 0 0 9 8 】

本レンズ群退避構造では、2 群レンズ枠 6 を退避位置に回転させた際に、カム突起 2 1 a に設けたガイドキー 2 1 e をキー溝 8 p に係合させることによって、該カム突起 2 1 a と 2 群レンズ移動枠 8 の位置ずれを防ぎ、2 群レンズ枠 6 を正確な退避位置に保持させることが可能になっている（図 2 4 参照）。具体的には、可動ばね端部 4 0 b が退避位置保持面 2 1 d に係合して 2 群レンズ枠 6 の退避状態が保たれ、かつ 2 群レンズ移動枠 8 に後退する余地が残されている収納動作の途中の状態において、ガイドキー 2 1 e が、2 群レンズ枠支持板 3 7 に形成したガイドキー進入溝 3 7 g を通って揺動中心筒収納孔 8 g 内に進入し、キー溝 8 p に係合する。ガイドキー 2 1 e とキー溝 8 p はそれぞれ光軸と平行な溝と凸部であるから、該ガイドキー 2 1 e とキー溝 8 p が係合すると、2 群レンズ移動枠 8 とカム突起 2 1 a は、光軸方向には相対移動自在で、キー溝 8 p の溝幅方向への相対移動は規制される。キー溝 8 p の溝幅方向は 2 群レンズ枠 6 の回転方向と概ね一致している。したがって、仮に退避カム面 2 1 c による 2 群レンズ枠 6 の押圧時に 2 群レンズ移動枠 8 に反作用が働いたとしても、ガイドキー 2 1 e とキー溝 8 p の係合によって 2 群レンズ移動枠 8 とカム突起 2 1 a は適切な位置関係に保たれるので、2 群レンズ枠 6 の退避位置がずれるおそれがない。

【 0 0 9 9 】

なお、本実施形態では、ガイドキー 2 1 e とキー溝 8 p を係合させるタイミングを、退避カム面 2 1 c による 2 群レンズ枠 6 の退避動作の完了後としているが、この係合開始のタイミングを、退避動作の途中または退避動作の前に設定してもよい。要は、2 群レンズ枠 6 を最終的に退避位置に保持させたときに、2 群レ

ンズ移動棒 8 とカム突起 2 1 a の位置関係が正確に出ていればよいのである。ガイドキー 2 1 e とキー溝 8 p を係合させるタイミングは、例えば、ガイドキー 2 1 e の光軸方向への形成領域を変化させることによって任意に設定することができる。

【 0 1 0 0 】

また、本実施形態ではカム突起 2 1 a 側のガイドキー 2 1 e を凸部とし、2 群レンズ移動棒 8 側のキー溝 8 p を凹部としているが、凹凸の関係は逆でもよい。

【 0 1 0 1 】

さらに、本実施形態では退避カム面 2 1 c を有するカム突起 2 1 a にガイドキー 2 1 e を形成しているが、ガイドキー 2 1 e に相当する部分を、CCDホルダ 2 1 においてカム突起 2 1 a 以外の箇所に形成することも可能である。但し、構造の簡略化という観点からは、ガイドキー 2 1 e は退避カム面 2 1 c と共にカム突起 2 1 a に形成した方がよい。また、2 群レンズ移動棒 8（厳密には 2 群レンズ棒 6）側との係合箇所であるカム突起 2 1 a 自体にガイドキー 2 1 e を形成した方が、2 群レンズ移動棒 8 に対する正確な位置出しという観点からも効果的である。

【 0 1 0 2 】

また、2 群レンズ棒 6 の退避回転時に 2 群レンズ移動棒 8 やカム突起 2 1 a に働く前述の反作用力に加え、レンズ群退避機構を構成する部品の位置精度も、2 群レンズ棒 6 の動作精度に影響する。前述の通り、2 群レンズ棒 6 に与えられる退避回転量は過度であっても不足していても好ましくないが、本実施形態では特に、レンズ筒 6 a やストッパアーム 6 e を退避状態において 2 群レンズ移動棒 8 の内壁面に非常に近接させることで省スペース化を図っている関係上（図 3 0 参照）、2 群レンズ棒 6 に対して図 3 0 に示す適正な退避位置を超えさせるような力が加わると、退避機構にストレスがかかってしまうので、これを回避することが求められる。

【 0 1 0 3 】

これを解決するため本レンズ群退避構造では、2 群レンズ棒 6 の退避回転に際してカム突起 2 1 a の退避カム面 2 1 c と退避位置保持面 2 1 d が当接する箇所

を、退避作用アーム 6 j ではなく回転伝達ばね 4 0 の可動ばね端部 4 0 b とし、該回転伝達ばね 4 0 が撓むことによって 2 群レンズ枠 6 の多少の移動誤差を吸収できるようにしている。前述のように、回転伝達ばね 4 0 は、通常の退避動作では図 3 5 や図 3 7 の形状以上には撓まずに 2 群レンズ枠 6 へ回転力を伝達するが、図 3 7 の状態で可動ばね端部 4 0 b を最大で $\theta 1$ 撓ませる余地が残されているので、仮にカム突起 2 1 a が図 3 7 の位置よりも若干左側にずれるような位置誤差があっても、可動ばね端部 4 0 b が固定ばね端部 4 0 a に接近する方向に撓んでこの位置誤差を吸収することができる。すなわち、2 群レンズ枠 6 (レンズ筒 6 a やストッパアーム 6 e) が 2 群レンズ移動枠 8 (レンズ筒進入凹部 8 q やストッパアーム進入凹部 8 r) の内周面に当て付いた状態でさらにカム突起 2 1 a による押圧力が作用しても、回転伝達ばね 4 0 が撓むことで 2 群レンズ枠 6 の退避機構に対して過度なストレスがかかるのを防ぐことができる。

【 0 1 0 4 】

本レンズ群退避構造ではまた、図 3 0 に示すように、退避位置に保持される 2 群レンズ枠 6 の揺動アーム 6 c は、露出制御 F P C 基板 7 7 が挿通されている直進案内溝 8 a - W の内側に隣接しており、該揺動アーム 6 c の外径側の面が直進案内溝 8 a - W の底部の一部を塞ぐようになっている。逆に言えば、2 群回転軸 3 3 と退避光軸 Z 2 を結ぶ線分の中間位置の外径側に、直進案内溝 8 a - W が形成されて露出制御 F P C 基板 7 7 が通されている。これにより、2 群レンズ枠 6 が退避位置にあるときに揺動アーム 6 c が露出制御 F P C 基板 7 7 を鏡筒内径側から支持することが可能になっており、該支持状態での露出制御 F P C 基板 7 7 と 2 群レンズ枠 6 との関係を図 4 3 に実線で示した。なお、同図に二点鎖線で示しているのは、撮影用位置にあるときの 2 群レンズ枠 6 である。図 4 3 から分かるように、揺動アーム 6 c は、露出制御 F P C 基板 7 7 の U 字状部 7 7 b と第 1 直線状部 7 7 a を内側から支えて、露出制御 F P C 基板 7 7 が鏡筒内径方向に弛むことを防いでいる。

【 0 1 0 5 】

具体的には、揺動アーム 6 c には、退避時に第 1 直線状部 7 7 a と平行をなす直線支持面 6 q と、該直線支持面 6 q の後方に隣接し U 字状部 7 7 b の形状に合

わせて傾斜させた傾斜支持面 6 r と、該傾斜支持面 6 r より後方に突出する F P C 支持突起部 6 s とが設けられている。2 群レンズ枠 6 の退避位置では、直線支持面 6 q が第 1 直線状部 7 7 a を支えるように位置し、傾斜支持面 6 r と F P C 支持突起部 6 s が U 字状部 7 7 b を支えるように位置する。

【 0 1 0 6 】

レンズ鏡筒において光軸方向への進退部材と固定部材とを接続するフレキシブルプリント配線板（フレキシブルプリント回路基板、以下、F P C）は、進退部材の最大繰出状態に対応する長さが必要であるため、進退部材の繰出量が最小のとき、すなわち鏡筒収納状態では F P C の長さが余剰となって弛みを生じやすい。特に、本実施形態では、第 2 レンズ群 L G 2 を退避光軸 Z 2 上に退避させることでズームレンズ鏡筒 7 1 の収納時の光軸方向長は非常に短縮されているので、その傾向が強い。F P C の弛み部分が他の鏡筒構成部材と干渉したり挟み込まれると故障や破損の原因となるので、弛みを防ぐ構造が必要となるが、従来のレンズ鏡筒における F P C の弛み防止構造は複雑なものが多かった。これに対し、本実施形態の 7 1 では、露出制御 F P C 基板 7 7 の弛みが生じやすい鏡筒収納状態が 2 群レンズ枠 6 の退避状態であることに着目して、退避位置にある該 2 群レンズ枠 6 を利用して露出制御 F P C 基板 7 7 を支持するようにしたため、簡単な構造で確実に露出制御 F P C 基板 7 7 の弛みを防ぐことができる。

【 0 1 0 7 】

本実施形態の 2 群レンズ枠 6 の退避構造では、2 群レンズ枠 6 が退避位置へ動作するとき回転しつつ後退するので、その移動軌跡は、撮影光軸 Z 1 から斜め後方へ向けて進むものとなる。一方、撮影状態において 2 群レンズ枠 6 の後方には A F レンズ枠 5 1 が位置している。A F レンズ枠 5 1 の前方突出筒状部 5 1 c には、図 3 9 ないし図 4 1 に示すように、その先端面 5 1 c 1 から上側の側面 5 1 c 5 にかけて退避方向斜面 5 1 h が形成されている。退避方向斜面 5 1 h は、撮影光軸 Z 1 を中心とする放射方向（外径方向）に進むにつれて徐々に光軸方向後方へ向かうように傾斜しており、端的に言えば、2 群レンズ枠 6 のレンズ筒 6 a の移動軌跡に沿って切り欠かれた面となっている。また、退避方向斜面 5 1 h は、レンズ筒 6 a の外形形状に対応する湾曲状の凹面となっている。

【 0 1 0 8 】

前述のように、鏡筒収納動作に際しては、2群レンズ枠6の退避動作が生じる前に、AFレンズ枠51がCCDホルダ21の移動規制面21bに当て付く後方移動端（収納位置）まで移動される（図40及び図41）。この状態で2群レンズ枠6の退避動作を行うと、レンズ筒6aの後端部が斜め後方に移動して退避方向斜面51hに接近し、該退避方向斜面51hをかすめるようにして図41の位置まで移動される。つまり、退避方向斜面51hを切り欠いた分だけ、AFレンズ枠51に近い位置で2群レンズ枠6の退避動作を行わせることができる。

【 0 1 0 9 】

ここで退避方向斜面51hのような傾斜面が存在しないものと仮定すると、AFレンズ枠51との干渉を避けるために、2群レンズ枠6の退避位置への回転を本実施形態よりも早い段階で完了させなければならない。そのためには、2群レンズ移動枠8の後退移動量をより長くしたり、カム突起21aの突出量を大きくする必要があるが、これらはレンズ鏡筒の小型化に反する。また、2群レンズ移動枠8の後退移動量が一定であるならば、光軸に対する退避カム面21cの傾斜角を大きくしなければならないが、カム面の傾斜があまり大きいと押圧時の反作用力（抵抗）が大きくなり、動作の円滑性という観点から好ましくない。これに対し本実施形態の退避構造では、退避方向斜面51hを形成して、可能な限りAFレンズ枠51に近い位置まで後退しても2群レンズ枠6の退避動作を実行できるようにしたので、比較的少ない2群レンズ移動枠8の後退移動量であっても、退避カム面21cを無理のない形状にすることができ、小型化と動作の円滑性を両立させることができる。また、CCDホルダ21にはAFレンズ枠51の退避方向斜面51hに連続する形状の退避方向斜面21fが形成されており、この退避方向斜面21fは退避方向斜面51hと同様に機能する。なお、本実施形態ではAFレンズ枠51が光軸方向への可動部材であるが、退避方向斜面51hによる上記効果は、AFレンズ枠51に相当する部材が光軸方向へ移動しないタイプのレンズ鏡筒においても有効である。

【 0 1 1 0 】

以上の通り、本実施形態の2群レンズ枠6の退避構造では、AFレンズ枠51

が後方移動端に移動済みの状態（図 4 0 及び図 4 1）では、2 群レンズ枠 6 が退避回転及び後退動作を行っても該 A F レンズ枠 5 1 と干渉しないように設計されており、メインスイッチがオフされたときには、制御回路 1 4 0 によって、まず A F モータ 1 6 0 を駆動して A F レンズ枠 5 1 を後方移動端に移動させるように制御される。しかし、仮にメインスイッチがオフされても何らかの原因で A F レンズ枠 5 1 が後方移動端まで移動されなかった場合には、2 群レンズ移動枠 8 と共に光軸方向後方に移動しながら退避位置へ向けて回転している最中の 2 群レンズ枠 6 の移動軌跡上に、A F レンズ枠 5 1 が重なってしまうおそれがある（図 4 6、図 4 4）。

【 0 1 1 1 】

これに対するフェイルセーフ構造として、2 群レンズ枠 6 には第 2 レンズ群 L G 2 よりも光軸方向後方に突出する後方突出部 6 m が形成されており、A F レンズ枠 5 1 の前方突出筒状部 5 1 c の先端面 5 1 c 1 には、該後方突出部 6 m に対向する位置に、第 3 レンズ群 L G 3 よりも前方に突出するリブ状の前方突出部 5 1 f が形成されている（図 4 0、図 4 1、図 4 4 ないし図 4 7 参照）。図 4 7 に示すように、前方突出部 5 1 f は、撮影光軸 Z 1 と直交する平面方向において、2 群レンズ枠 6 が撮影用位置から退避位置へ回転するときの後方突出部 6 m（A F 枠当接面 6 n）の移動軌跡に対応する領域に形成されている。

【 0 1 1 2 】

したがって、仮に A F レンズ枠 5 1 が後方移動端まで移動せず不完全な後退位置で停止した状態で 2 群レンズ枠 6 が後退及び退避回転を行っても、A F レンズ枠 5 1 の前方突出部 5 1 f に対して必ず後方突出部 6 m の A F 枠当接面 6 n が最初に当接するため、第 2 レンズ群 L G 2 が A F レンズ枠 5 1 側に接触して傷ついてしまうおそれがない。逆に言えば、図 4 7 に示すように、後方突出部 6 m の移動軌跡は、2 群レンズ枠 6 のいずれの角度位置でも第 3 レンズ群 L G 3 と重ならないようになっているので、2 群レンズ枠 6 の他の箇所が第 3 レンズ群 L G 3 に接触して傷つけるおそれもない。なお、揺動アーム 6 c には、後方突出部 6 m と平行して前述の F P C 支持突起部 6 s が設けられているが、F P C 支持突起部 6 s よりも後方突出部 6 m の方が後方への突出量が大きいため、F P C 支持突起部

6 s が第 3 レンズ群 L G 3 に接触することはない。以上の構造により、2 群レンズ棒 6 と A F レンズ棒 5 1 の当接箇所は常に後方突出部 6 m と前方突出部 5 1 f に限定され、第 2 レンズ群 L G 2 や第 3 レンズ群 L G 3 の光学性能には悪影響が及ばない。また、後退動作及び退避回転中の 2 群レンズ棒 6 が後方突出部 6 m を介して前方突出部 5 1 f を押圧することで、停止している A F レンズ棒 5 1 を後方に押し下げることにも可能である。

【 0 1 1 3 】

後方突出部 6 m の A F 棒当接面 6 n は撮影光軸 Z 1 と直交する平面であるのに対し、図 4 5 及び図 4 6 に示すように、前方突出部 5 1 f の前面は、撮影光軸 Z 1 と直交する平面に対して $\theta 2$ だけ傾斜する傾斜当接面 5 1 g となっている。傾斜当接面 5 1 f は、2 群レンズ棒 6 が退避方向へ回転するとき後方突出部 6 m が移動する方向（図 4 5 ないし図 4 7 の上方）に進むにつれて徐々に光軸方向後方へ傾斜するように形成されている。これと異なり、仮に前方突出部 5 1 f の前面が A F 棒当接面 6 n と平行な面であると、2 群レンズ棒 6 が退避回転している途中で両面が接触した場合に摺動抵抗が大きくなり、2 群レンズ棒 6 の退避回転が妨げられるおそれがある。これに対し、前方突出部 5 1 f の前面を傾斜当接面 5 1 g のような傾斜面とすることによって、2 群レンズ棒 6 が退避回転しているときに A F 棒当接面 6 n と接触しても、摺動抵抗を軽減して確実に退避させることができる。本実施形態では望ましい傾斜角として $\theta 2$ は 3 度に設定されている。

【 0 1 1 4 】

また、後方突出部 6 m と前方突出部 5 1 f が接触する程ではないが、A F レンズ棒 5 1 完全に後退されていないときには、退避方向斜面 5 1 h をレンズ筒 6 a の後端部（厳密には群レンズ保持蓋 9）に接触させて、傾斜当接面 5 1 g と同様のフェイルセーフ面として機能させることもできる。

【 0 1 1 5 】

本レンズ退避機構はまた、第 2 レンズ群 L G 2 の光軸が撮影光軸 Z 1 と一致しない場合などにおいて、該第 2 レンズ群 L G 2 の光軸位置を、撮影光軸 Z 1 と直交する平面方向に移動させて調節することが可能である。光軸位置の調整機構は二種類搭載されており、うち一つは、2 群レンズ移動棒 8 に対する 2 群レンズ棒

支持板 3 6、3 7 の位置調整機構であり、この調整は第 1 偏心軸部材 3 4 X 及び第 2 偏心軸部材 3 4 Y を回転させることで行う。他方は、ストッパアーム 6 e に対する偏心ピン 3 5 b の当接位置調整機構であり、この調整は回動規制ピン 3 5 を回転させることで行う。

【 0 1 1 6 】

まず 2 群レンズ移動枠 8 に対する 2 群レンズ枠支持板 3 6、3 7 の位置調整機構を説明する。第 1 偏心軸部材 3 4 X 及び第 2 偏心軸部材 3 4 Y の支持構造については前述したが繰り返すと、図 2 8、図 3 2 及び図 3 3 に示すように、第 1 偏心軸部材 3 4 X の前方偏心ピン 3 4 X-b は、第 1 縦長孔 3 6 a に対して該第 1 縦長孔 3 6 a の長手（長軸）方向には摺動可能、かつ該長手方向と直交する幅方向には移動不能に係合し、前方偏心ピン 3 4 Y-b は、横長孔 3 6 e に対して該横長孔 3 6 e の長手（長軸）方向には摺動可能、かつ該長手方向と直交する幅方向には移動不能に係合している。第 1 縦長孔 3 6 a の長手方向と横長孔 3 6 e の長手方向は互いに直交しており、以下では、カメラの上下方向と平行な前者を Y 方向、カメラの左右方向と平行な後者を X 方向と称する。

【 0 1 1 7 】

後方の 2 群レンズ枠支持板 3 7 に形成される第 1 縦長孔 3 7 a は、その長軸が 2 群レンズ枠支持板 3 6 の第 1 縦長孔 3 6 a の長軸と平行である。すなわち、第 1 縦長孔 3 7 a は Y 方向に長い長孔である。この前後の第 1 縦長孔 3 6 a、3 7 a は、2 群レンズ枠支持板 3 6、3 7 の対向する位置に形成されている。また、2 群レンズ枠支持板 3 7 の横長孔 3 7 e は、その長軸が 2 群レンズ枠支持板 3 6 の横長孔 3 6 e の長軸と平行である。すなわち、横長孔 3 7 e は X 方向に長い長孔である。この前後の横長孔 3 6 e、3 7 e は、2 群レンズ枠支持板 3 6、3 7 の対向する位置に形成されている。図 2 9 に示すように、後方偏心ピン 3 4 X-c は前方偏心ピン 3 4 X-b と同様に、第 1 縦長孔 3 7 a に対して Y 方向に摺動可能かつ X 方向には移動不能に係合し、前方偏心ピン 3 4 Y-b は、横長孔 3 7 e に対して X 方向に摺動可能かつ Y 方向には移動不能に係合している。

【 0 1 1 8 】

上記の第 1 縦長孔 3 6 a、3 7 a や横長孔 3 6 e、3 7 e と同様に、第 2 縦長

孔 3 6 f、3 7 f も互いの長軸が平行であり、かつ 2 群レンズ枠支持板 3 6、3 7 の対向する位置に形成されている。第 2 縦長孔 3 6 f、3 7 f は、第 1 縦長孔 3 6 a、3 7 a と平行な、Y 方向への長孔である。2 群レンズ移動枠 8 に突設した前方ボス 8 j と後方ボス 8 k はそれぞれ、この第 2 縦長孔 3 6 f、3 7 f に対して、Y 方向に摺動可能かつ X 方向には移動不能に係合している。

【 0 1 1 9 】

図 3 1 に示すように、大径軸部 3 4 X-a と大径軸部 3 4 Y-a はそれぞれ、偏心軸支持孔 8 f と偏心軸支持孔 8 i に対して径方向に移動しないように係合しているため、第 1 偏心軸部材 3 4 X は大径軸部 3 4 X-a の中心軸である調整軸 P X を中心として回転し、第 2 偏心軸部材 3 4 Y は大径軸部 3 4 Y-a の中心軸である調整軸 P Y 1 を中心として回転する。前方偏心ピン 3 4 X-b 及び後方偏心ピン 3 4 X-c はそれぞれ、調整軸 P X に対して Y 方向に偏心させて突設されている。前述の通り、前方偏心ピン 3 4 X-b と後方偏心ピン 3 4 X-c は同軸かつ同径に形成されている。また、前方偏心ピン 3 4 Y-b 及び後方偏心ピン 3 4 Y-c はそれぞれ、調整軸 P Y 1 に対して X 方向に偏心させて突設されており（図 3 3 参照）、この前方偏心ピン 3 4 Y-b と後方偏心ピン 3 4 Y-c も同軸かつ同径に形成されている。

【 0 1 2 0 】

したがって、調整軸 P Y 1 を中心に第 2 偏心軸部材 3 4 Y を回転させると、前方偏心ピン 3 4 Y-b 及び後方偏心ピン 3 4 Y-c に対して、調整軸 P Y 1 を中心とする弧状の軌跡で概ね Y 方向への移動力が与えられる。前方偏心ピン 3 4 Y-b と後方偏心ピン 3 4 Y-c はそれぞれ横長孔 3 6 e と横長孔 3 7 e に対して Y 方向への相対移動が規制された状態で係合しているため、各偏心ピン 3 4 Y-b、3 4 Y-c を各横長孔 3 6 e、3 7 e 内で X 方向に移動させつつ、2 群レンズ枠支持板 3 6 及び 2 群レンズ枠支持板 3 7 に対して Y 方向の移動力が伝達される。ここで、2 群レンズ枠支持板 3 6 に形成した残る 2 つの第 1 縦長孔 3 6 a と第 2 縦長孔 3 6 f はいずれも Y 方向への長孔であり、2 群レンズ枠支持板 3 7 に形成した残る 2 つの第 1 縦長孔 3 7 a と第 2 縦長孔 3 7 f も Y 方向への長孔であるから、2 群レンズ枠支持板 3 6 と 2 群レンズ枠支持板 3 7 は、各縦長孔に係合す

る突起（前方偏心ピン 3 4 X-b と後方偏心ピン 3 4 X-c、前方ボス 8 j 及び後方ボス 8 k）に案内されて Y 方向へ直進移動する。その結果、2 群レンズ移動枠 8 に対する 2 群レンズ枠 6 の位置が Y 方向に変位し、第 2 レンズ群 L G 2 が Y 方向に光軸調整される。

【 0 1 2 1 】

調整軸 P X を中心に第 1 偏心軸部材 3 4 X を回転させると、前方偏心ピン 3 4 X-b 及び後方偏心ピン 3 4 X-c に対して、調整軸 P X を中心とする弧状の軌跡で概ね X 方向への移動力が与えられる。前方偏心ピン 3 4 X-b と後方偏心ピン 3 4 X-c はそれぞれ第 1 縦長孔 3 6 a と第 1 縦長孔 3 7 a に対して X 方向への相対移動が規制された状態で係合しているため、各偏心ピン 3 4 X-b、3 4 X-c を各第 1 縦長孔 3 6 a、3 7 a 内で Y 方向に移動させつつ、2 群レンズ枠支持板 3 6 及び 2 群レンズ枠支持板 3 7 に対して X 方向の移動力が伝達される。ここで、前方偏心ピン 3 4 Y-b と後方偏心ピン 3 4 Y-c はそれぞれ横長孔 3 6 e と横長孔 3 7 e に対して X 方向に移動可能であるが、その下方の前方ボス 8 j と後方ボス 8 k はそれぞれ第 2 縦長孔 3 6 f と第 2 縦長孔 3 7 f に対して X 方向への移動が規制されているから、2 群レンズ枠支持板 3 6 と 2 群レンズ枠支持板 3 7 は、第 2 縦長孔 3 6 f と第 2 縦長孔 3 7 f を有する下端部側を中心として揺動される。この揺動の中心は、横長孔 3 6 e、3 7 e とそれに係合する前後の偏心ピン 3 4 Y-b、3 4 Y-c、及び第 2 縦長孔 3 6 f、3 7 f それに係合する前後のボス 8 j、8 k の相対位置関係によって合成的に決まるものであり、2 群レンズ枠支持板 3 6 と 2 群レンズ枠支持板 3 7 が揺動するにつれてその位置は変化する。2 群レンズ枠 6 を支持する 2 群回転軸 3 3 は該揺動中心から離れた位置にあるため、2 群レンズ枠支持板 3 6 及び 2 群レンズ枠支持板 3 7 の揺動は、該 2 群回転軸 3 3 の位置では X 方向への直線移動に近似するものとして扱うことができる。したがって、第 1 偏心軸部材 3 4 X の回転によって第 2 レンズ群 L G 2 の位置が X 方向に変化する。

【 0 1 2 2 】

なお、2 つの偏心軸部材を用いた光軸調整機構としては、図 5 0 に示すような別形態も可能である。図 5 0 の調整機構では、前方ボス 8 j と後方ボス 8 k が係

合する対象が、Y方向とX方向のいずれに対しても傾斜した傾斜長孔36f'、37f'である点が異なる。傾斜長孔36f'、37f'は互いに平行で、光軸方向の対称位置に形成されている。傾斜長孔36f'、37f'はX方向とY方向の両成分を含んでいるため、当該構造において第2偏心軸部材34Yを回動させたときには、前方ボス8jと後方ボス8kに対して傾斜長孔36f'、37f'はY方向に移動しながらX方向へも若干変位する。その結果、傾斜長孔36f'、37f'を有する下端部付近を多少X方向に揺動させつつ、2群レンズ枠支持板36と2群レンズ枠支持板37がY方向に移動する。また、第1偏心軸部材34Xを回動させたときには、先の実施形態と同じく、Y方向への若干の変位（揺動）を含みつつ、2群レンズ枠支持板36と2群レンズ枠支持板37がX方向へ移動する。この2種類の移動を組み合わせれば、2群レンズ枠6の位置を光軸と直交する平面内で適宜変化させることができる。

【0123】

第1偏心軸部材34Xと第2偏心軸部材34Yによる第2レンズ群LG2の光軸調整は、支持板固定ビス66を緩めた状態で行い、調整が完了したら支持板固定ビス66を締め込む。すると、2群レンズ枠支持板36と2群レンズ枠支持板37は調整後の位置関係を維持しつつ前方支持板装着面8cと後方支持板装着面8eを挟着し、2群回動軸33も調整後の位置に保たれる。第2レンズ群LG2の光軸位置は2群回動軸33を基準として決まるので、結果として調整後の光軸位置が維持される。なお、光軸位置調整の結果、2群レンズ枠支持板36、37と共に支持板固定ビス66も移動することになるが、図31に示すようにビス軸部66aはビス挿通孔8hに対して余裕をもって遊嵌しており、光軸位置調整程度の移動量では支持板固定ビス66と2群レンズ移動枠8が干渉しないようになっている。

【0124】

移動対象を2次元的に移動させて位置調整を行う機構としては、特定の直線方向に進退移動可能な第1のステージの上に、これと直交する直線方向への進退が可能な第2のステージを設け、さらにその上に駆動対象を支持したものが代表的なタイプとして知られている。しかし、このような2ステージ式の支持構造は構

造が複雑になってしまうという難点がある。これに対し、本レンズ鏡筒の光軸位置調整機構は、2群レンズ枠支持板36、37の各々がX方向とY方向の両方に移動可能に支持されているため、2次元的な調整機構を簡単な構造で実現することができた。なお、実施形態では、2群レンズ枠6の支持安定性を高めるために前後に離間する一対の2群レンズ枠支持板36、37を備えているが、原理的には2群レンズ枠支持板36、37のうちいずれか一つだけで2群レンズ枠6を支持することが可能であり、この場合、調整機構も当該一つの2群レンズ枠支持板のみを対象として設ければよい。

【0125】

以上の光軸調整機構では、2群レンズ枠支持板36及び2群レンズ枠支持板37の位置調整の基準となる第1偏心軸部材34Xの前方偏心ピン34X-bと後方偏心ピン34X-c、第2偏心軸部材34Yの前方偏心ピン34Y-bと後方偏心ピン34Y-c、及び前方ボス8jと後方ボス8kという、前後で対をなす突出部をそれぞれ前後同軸に形成しているため、第1偏心軸部材34Xまたは第2偏心軸部材34Yを回転したときに、前後の2群レンズ枠支持板36と2群レンズ枠支持板37は互いに平行を維持しつつ、同一の軌跡で（同一方向へ同量）移動する。例えば、第1偏心軸部材34Xの前方偏心ピン34X-bと後方偏心ピン34X-cのいずれに対して回転操作を行っても、2群レンズ枠支持板36及び2群レンズ枠支持板37はX方向へ均等に（同量）移動し、第2偏心軸部材34Yの前方偏心ピン34Y-bと後方偏心ピン34Y-cのいずれに対して回転操作を行っても、2群レンズ枠支持板36及び2群レンズ枠支持板37はY方向に均等に（同量）移動する。後述するように、本実施形態では2群レンズ枠支持板36側の前方偏心ピン34X-bと前方偏心ピン34Y-bに対してドライバで回転力を与えるが、このとき後方の2群レンズ枠支持板37が2群レンズ枠支持板36に対してよじれることなく追従する。よって、光軸調整に際して2群回転軸33の倒れが生じるおそれがなく、第2レンズ群LG2の光軸調整を精度よく行うことができる。

【0126】

また、第1偏心軸部材34X及び第2偏心軸部材34Yは、シャッタユニット

7 6 を挟む前後位置に離間して設けた 2 群レンズ枠支持板 3 6 と 2 群レンズ枠支持板 3 7 によって挟まれるので、2 群回転軸 3 3 と同様にその軸長が 2 群レンズ移動枠 8 の光軸方向長さに匹敵するほど長く確保されている、よって、2 群レンズ移動枠 8 に対する倒れが生じにくく、より正確な光軸調整が達成される。

【 0 1 2 7 】

続いて、ストッパアーム 6 e と偏心ピン 3 5 b の関係による第 2 レンズ群 L G 2 の光軸位置調整を説明する。図 2 9 及び図 3 0 に示すように、回転規制ピン 3 5 は大径軸部 3 5 a を回転規制ピン挿通孔 8 m に対して回転可能に係合させており、偏心ピン 3 5 b を回転規制ピン挿通孔 8 m の後方へ突出させている。図 2 7 に示すように、偏心ピン 3 5 b はストッパアーム 6 e の移動軌跡上に位置している。偏心ピン 3 5 b は、大径軸部 3 5 a の中心を通る調整軸 P Y 2 に対して X 方向に偏心した位置に突設されており（図 3 4 ）、該調整軸 P Y 2 を中心として回転規制ピン 3 5 を回転させると、偏心ピン 3 5 b は概ね Y 方向に変位する。前述の通り、偏心ピン 3 5 b は 2 群レンズ枠 6 の撮影用位置を決める部材であるから、該偏心ピン 3 5 b が Y 方向に変位すると、結果として撮影用位置における第 2 レンズ群 L G 2 の光軸位置が Y 方向に移動される。この回転規制ピン 3 5 による光軸位置調整は、第 2 偏心軸部材 3 4 Y による調整と併用することができ、特に第 2 偏心軸部材 3 4 Y による調整量だけでは不十分な場合の補助的調整として回転規制ピン 3 5 を用いるとよい。

【 0 1 2 8 】

図 2 8 に示すように、第 1 偏心軸部材 3 4 X、第 2 偏心軸部材 3 4 Y 及び回転規制ピン 3 5 のそれぞれにおけるドライバ係合凹部 3 4 X-d、3 4 Y-d 及び 3 5 c は、いずれも 2 群レンズ移動枠 8 の前方に露出している。また、支持板固定ビス 6 6 のドライバ係合凹部 6 6 b も 2 群レンズ移動枠 8 の前方に露出している。よって、第 2 レンズ群 L G 2 の光軸位置調整作業は、全て 2 群レンズ移動枠 8 の前方から行うようになっている。一方、2 群レンズ移動枠 8 の外側に取り付けられる第 1 外筒 1 2 には、レンズバリヤ機構を支持する内径フランジ 1 2 c が内径側に形成されており、この内径フランジ 1 2 c は、1 群抜止環 3 と共に 2 群レンズ移動枠 8 の前方を塞ぐようになっている。

【 0 1 2 9 】

図 4 8 及び図 4 9 に示すように、第 1 外筒 1 2 の内径フランジ 1 2 c には、ドライバ係合凹部 3 4 X-d、3 4 Y-d、3 5 c 及び 6 6 b を前方に露出させる 4 箇所の円形のドライバ挿通孔 1 2 d、1 2 e、1 2 f 及び 1 2 g が、光軸方向に貫通して形成されている。また、1 群抜止環 3 において、これらのドライバ挿通孔 1 2 d、1 2 e、1 2 f 及び 1 2 g と重なる箇所も円形状に切り欠かれている。これらのドライバ挿通孔 1 2 d、1 2 e、1 2 f 及び 1 2 g を形成したことによって、第 1 外筒 1 2 を取り付けた状態で、ドライバ係合凹部 3 4 X-d、3 4 Y-d、3 5 c 及び 6 6 b のいずれに対しても前方からドライバを係合させることが可能となっている。ドライバ挿通孔 1 2 d、1 2 e、1 2 f 及び 1 2 g は、バリヤカバー 1 0 1 とその背後に位置する前述のレンズバリヤ機構を取り外すことによって露出し、事実上、レンズバリヤ機構以外の鏡筒構成要素を分解せずにカメラの完成状態のまま第 2 レンズ群 L G 2 の光軸位置調整を行うことができる。そのため、仮に組立時に第 2 レンズ群 L G 2 の位置誤差が生じて、組立の最終工程で容易に調整することができ、作業性に優れている。

【 0 1 3 0 】

以上のように、実施形態のズームレンズ鏡筒 7 1 は、収納時における光軸方向の長さを従来のレンズ鏡筒に比して極めて短縮することが可能となっているが、ズームレンズ鏡筒 7 1 の具体的構造は本発明を実施可能な一例であり、本発明の技術思想は実施形態に限定されるものではない。例えば、実施形態では、退避させる光学要素を第 2 レンズ群 L G 2 としたが、本発明は、レンズ群を問わず、あるいは絞、シャッタ及びローパスフィルタ等についても、退避光学要素とすることができる。また、実施形態はズームレンズ鏡筒であるが、本発明は、撮影状態から収納状態になるときに鏡筒の長さを短縮させるものであれば、単焦点式のレンズ鏡筒に適用することも可能である。また、実施形態は、いわゆるデジタルスチルカメラに適用したものであるが、本発明はそれ以外の光学機器に適用することも可能である。

【 0 1 3 1 】

【発明の効果】

以上のように本発明のレンズ鏡筒の光学要素退避機構によれば、退避可動部材の退避状態で係合して固定部材に対する直進進退環の進退方向を規制するガイドキーとキー溝を設けたので、退避光学要素を高い精度で駆動させることができる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】

本発明を適用したズームレンズ鏡筒の分解斜視図である。

【図 2】

図 1 のズームレンズ鏡筒における、第 1 レンズ群の支持機構に関する部分の分解斜視図である。

【図 3】

図 1 のズームレンズ鏡筒における、第 2 レンズ群の支持機構に関する部分の分解斜視図である。

【図 4】

図 1 のズームレンズ鏡筒における、固定環から第 3 外筒までの繰出機構に関する部分の分解斜視図である。

【図 5】

図 1 のズームレンズ鏡筒に、ズームモータとファインダユニットを加えた完成状態の斜視図である。

【図 6】

図 1 のズームレンズ鏡筒のワイド端とテレ端を示す、該ズームレンズ鏡筒を搭載したカメラの縦断面図である。

【図 7】

図 6 カメラの鏡筒収納状態の縦断面図である。

【図 8】

固定環の展開平面図である。

【図 9】

ヘリコイド環の展開平面図である。

【図 1 0】

ヘリコイド環の内周面側の構成要素を透視して示す展開平面図である。

【図 1 1】

第 3 外筒の展開平面図である。

【図 1 2】

直進案内環の展開平面図である。

【図 1 3】

カム環の展開平面図である。

【図 1 4】

カム環の内周面側の 2 群案内カム溝を透視して示す展開平面図である。

【図 1 5】

直進案内環の展開平面図である。

【図 1 6】

2 群レンズ移動枠の展開平面図である。

【図 1 7】

第 2 外筒の展開平面図である。

【図 1 8】

第 1 外筒の展開平面図である。

【図 1 9】

本実施形態のズームレンズ鏡筒の主要な部材の関係を概念的に示す図である。

【図 2 0】

2 群レンズ枠の支持機構の分解斜視図である。

【図 2 1】

図 2 0 の支持機構を組み合わせた状態の前方斜視図である。

【図 2 2】

同後方斜視図である。

【図 2 3】

後方の 2 群レンズ枠支持板のカム突起挿脱開口に対してカム突起が挿入されつつある状態を示す後方斜視図である。

【図 2 4】

2 群レンズ移動枠の単体正面図である。

【図 2 5】

2 群レンズ移動枠の単体斜視図である。

【図 2 6】

2 群レンズ枠とシャッターユニットを組み付けた状態の 2 群レンズ移動枠の前方斜視図である。

【図 2 7】

同後方斜視図である。

【図 2 8】

同正面図である。

【図 2 9】

同背面図である。

【図 3 0】

図 2 9 の状態から 2 群レンズ枠が退避した状態を示す背面図である。

【図 3 1】

図 2 8 のXXXI-XXXI断面線に沿う断面図である。

【図 3 2】

図 2 8 の状態で撮影用位置に保持される 2 群レンズ枠を透視して示した正面図である。

【図 3 3】

第 1 と第 2 の偏心軸部材による第 2 レンズ群の光軸調整機構の要部を拡大して示す正面図である。

【図 3 4】

回動規制ピンによる第 2 レンズ群の光軸調整機構の要部を拡大して示す正面図である。

【図 3 5】

撮影用位置に保持される 2 群レンズ枠とカム突起の関係を示す正面図である。

【図 3 6】

2 群レンズ枠がカム突起の退避カム面により退避位置近傍まで回動された状態

を示す正面図である。

【図 3 7】

2 群レンズ枠がカム突起の退避位置保持面により退避位置に保持された状態を示す正面図である。

【図 3 8】

後退した A F レンズ枠と C C D ホルダを斜め下方から見た斜視図である。

【図 3 9】

C C D ホルダ、A F レンズ枠及び 2 群レンズ移動枠を正面から見た図である。

【図 4 0】

2 群レンズ枠がカム突起に当接する直前位置まで後退した状態を示す斜視図である。

【図 4 1】

2 群レンズ枠が退避位置に保持されて後方移動端まで後退した状態を示す斜視図である。

【図 4 2】

露出制御 F P C 基板の配設構造を示す断面図である。

【図 4 3】

2 群レンズ枠による露出制御 F P C 基板の保持の態様を示す斜視図である。

【図 4 4】

2 群レンズ枠が A F レンズ枠に接近した状態を示す斜視図である。

【図 4 5】

2 群レンズ枠が A F レンズ枠に当て付く直前の状態を示す側面図である。

【図 4 6】

2 群レンズ枠が A F レンズ枠に当て付いた状態を示す側面図である。

【図 4 7】

2 群レンズ枠の移動軌跡と A F レンズ枠との位置関係を示す正面図である。

【図 4 8】

2 群レンズ移動枠を覆う第 1 外筒の斜視図である。

【図 4 9】

同正面図である。

【図 5 0】

第 1 と第 2 の偏心軸部材による第 2 レンズ群の光軸調整機構の異なる実施形態を示す正面図である。

【符号の説明】

- L G 1 第 1 レンズ群
- L G 2 第 2 レンズ群（退避光学要素）
- L G 3 第 3 レンズ群（後方光学要素）
- L G 4 ローパスフィルタ
- S シャッタ
- A 絞り
- Z 0 鏡筒中心軸
- Z 1 撮影光軸
- Z 2 退避光軸
- Z 3 ファインダ対物系の光軸
- P X P Y 1 P Y 2 調整軸
- 1 1 群レンズ枠
- 1 a 雄調整ねじ
- 1 b 当付部
- 2 1 群調整環
- 2 a 雌調整ねじ
- 2 b ガイド突起
- 2 c 係合爪
- 3 1 群抜止環
- 3 a ばね受け部
- 6 2 群レンズ枠（退避可動部材、揺動部材）
- 6 a レンズ筒
- 6 b 揺動中心筒
- 6 c 揺動アーム

- 6 d 揺動軸孔
- 6 e ストッパアーム
- 6 f 前方ばね支持部
- 6 g 後方ばね支持部
- 6 h 6 i ばね抜止突起
- 6 j 退避作用アーム
- 6 k 6 p ばね掛け孔
- 6 m 後方突出部
- 6 n A F 棒当接面
- 6 q 直線支持面
- 6 r 傾斜支持面
- 6 s F P C 支持突起部
- 8 2 群レンズ移動枠（直進進退環）
- 8 a 8 a - W 直進案内溝
- 8 b 2 群用カムフォロア
- 8 b - 1 前方カムフォロア
- 8 b - 2 後方カムフォロア
- 8 c 前方支持板装着面
- 8 d 部分円筒状部
- 8 e 後方支持板装着面
- 8 f 偏心軸支持孔
- 8 g 揺動中心筒収納孔（カム突起進入孔）
- 8 h ビス挿通孔
- 8 i 偏心軸支持孔
- 8 j 前方ボス
- 8 k 後方ボス
- 8 m 回動規制ピン挿通孔
- 8 n 貫通空間
- 8 p キー溝

- 8 q レンズ筒進入凹部
- 8 r ストップアーム進入凹部
- 8 s 中間フランジ部
- 8 t 2 群レンズ移動開口
- 9 2 群レンズ保持蓋
- 1 0 2 群直進案内環（直進ガイド中継部材）
- 1 0 a 股状突起
- 1 0 b リング部
- 1 0 c 1 0 c-W 直進案内キー
- 1 0 d F P C 通し孔
- 1 1 カム環
- 1 1 a 2 群案内カム溝
- 1 1 a-1 前方カム溝
- 1 1 a-2 後方カム溝
- 1 1 b 1 群案内カム溝
- 1 1 c 1 1 e 周方向溝
- 1 1 d バリヤ駆動環押圧面
- 1 2 第 1 外筒
- 1 2 a 係合突起
- 1 2 b 1 群調整環ガイド溝
- 1 2 c 内径フランジ
- 1 2 d ドライバ挿通孔
- 1 2 e ドライバ挿通孔
- 1 2 f ドライバ挿通孔
- 1 2 g ドライバ挿通孔
- 1 3 第 2 外筒
- 1 3 a 直進案内突起
- 1 3 b 直進案内溝
- 1 3 c 内径フランジ

- 14 直進案内環（直進ガイド中継部材）
 - 14a 直進案内突起
 - 14b 相対回動案内突起
 - 14c 相対回動案内突起
 - 14d 周方向溝
 - 14e ローラ案内貫通溝
 - 14e-1 周方向溝部
 - 14e-2 周方向溝部
 - 14e-3 リード溝部
 - 14f 第1直進案内溝
 - 14g 第2直進案内溝
- 15 第3外筒
 - 15a 回転伝達突起
 - 15b 嵌合突起
 - 15c ばね当付凹部
 - 15d 相対回動案内突起
 - 15e 周方向溝
 - 15f ローラ嵌合溝
- 17 ローラ付勢ばね
 - 17a ローラ押圧片
- 18 ヘリコイド環
 - 18a 雄ヘリコイド
 - 18b 回転摺動突起
 - 18c スパーギヤ部
 - 18d 回転伝達凹部
 - 18e 嵌合凹部
 - 18f ばね挿入凹部
 - 18g 周方向溝
- 21 CCDホルダ（固定部材、撮像素子ホルダ）

2 1 a カム突起（退避カム部材）

2 1 b 移動規制面

2 1 c 退避カム面

2 1 d 退避位置保持面

2 1 e ガイドキー

2 1 f 退避方向斜面

2 2 固定環

2 2 a 雌ヘリコイド

2 2 b 直進案内溝

2 2 c リード溝

2 2 d 回転摺動溝

2 2 e ストップ挿脱孔

2 2 f 環状部

2 2 g 2 2 h 切欠

2 4 1 群付勢ばね

2 5 離間方向付勢ばね

2 6 鏡筒ストップ

2 8 ズームギヤ

2 9 ズームギヤ軸

3 0 ファインダギヤ

3 1 1 群用ローラ

3 2 カム環ローラ

3 2 a ローラ固定ねじ

3 3 2 群回動軸

3 3 a フランジ

3 4 X 第 1 偏心軸部材

3 4 X-a 大径軸部

3 4 X-b 前方偏心ピン

3 4 X-c 後方偏心ピン

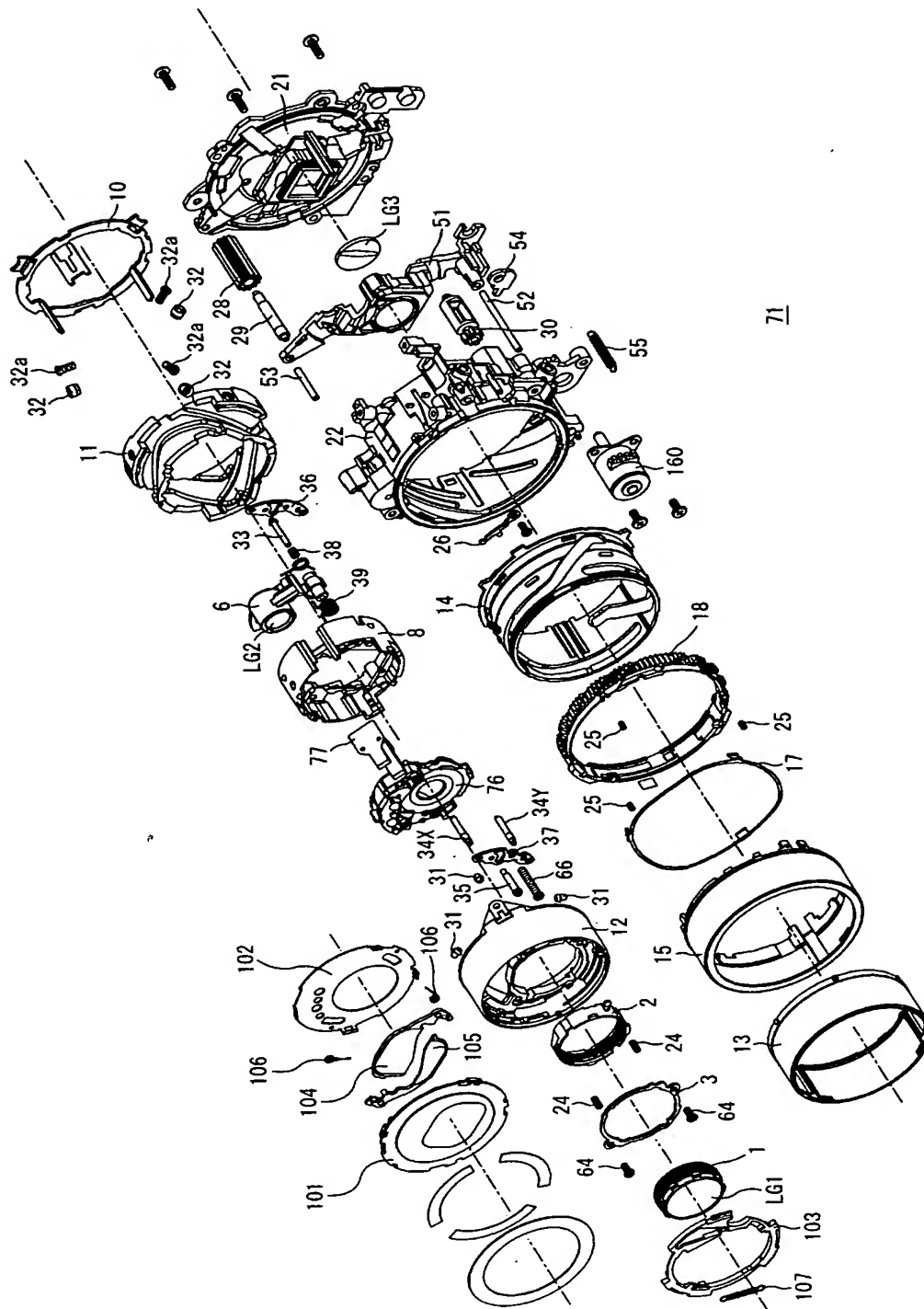
- 3 4 X-d ドライバ係合凹部
- 3 4 Y 第 2 偏心軸部材
- 3 4 Y-a 大径軸部
- 3 4 Y-b 前方偏心ピン
- 3 4 Y-c 後方偏心ピン
- 3 4 Y-d ドライバ係合凹部
- 3 5 回動規制ピン（撮影位置保持手段）
- 3 5 a 大径軸部
- 3 5 b 偏心ピン（ストッパ）
- 3 5 c ドライバ係合凹部
- 3 6 3 7 2 群レンズ枠支持板
- 3 6 a 3 7 a 第 1 縦長孔
- 3 6 b 3 7 b 回動軸嵌合孔
- 3 6 c 3 7 c カム突起挿脱開口
- 3 6 d 3 7 d ビス螺合孔
- 3 6 e 3 7 e 横長孔
- 3 6 f 3 7 f 第 2 縦長孔
- 3 6 f' 3 7 f' 傾斜長孔
- 3 6 g ばね掛け部
- 3 7 g ガイドキー進入溝
- 3 8 軸方向押圧ばね
- 3 9 2 群レンズ枠戻しばね（撮影位置保持手段、付勢ばね）
- 3 9 a 前方ばね端部
- 3 9 b 後方ばね端部
- 4 0 回転伝達ばね
- 4 0 a 固定ばね端部
- 4 0 b 可動ばね端部
- 5 1 A F レンズ枠（3 群レンズ枠）
- 5 1 a 5 1 b ガイド孔

5 1 c 前方突出筒状部
5 1 c 1 先端面
5 1 c 2 開口部
5 1 c 3 5 1 c 4 5 1 c 5 5 1 c 6 側面
5 1 d 5 1 e ガイド腕部
5 1 f 前方突出部
5 1 g 傾斜当接面
5 1 h 退避方向斜面
5 2 5 3 A F ガイド軸
5 4 A F ナット
5 5 A F 枠付勢ばね
6 0 C C D (固体撮像素子)
6 1 パッキン
6 2 C C D ベース板
6 4 抜止環固定ビス
6 6 支持板固定ビス
6 6 a ビス軸部
6 6 b ドライバ係合凹部
7 0 デジタルカメラ
7 1 ズームレンズ鏡筒
7 2 カメラボディ
7 3 フィルタホルダ
7 4 減速ギヤボックス
7 5 レンズ駆動制御 F P C 基板
7 6 シャッタユニット
7 7 露出制御 F P C 基板
7 7 a 第 1 直線状部
7 7 b U 字状部
7 7 c 第 2 直線状部

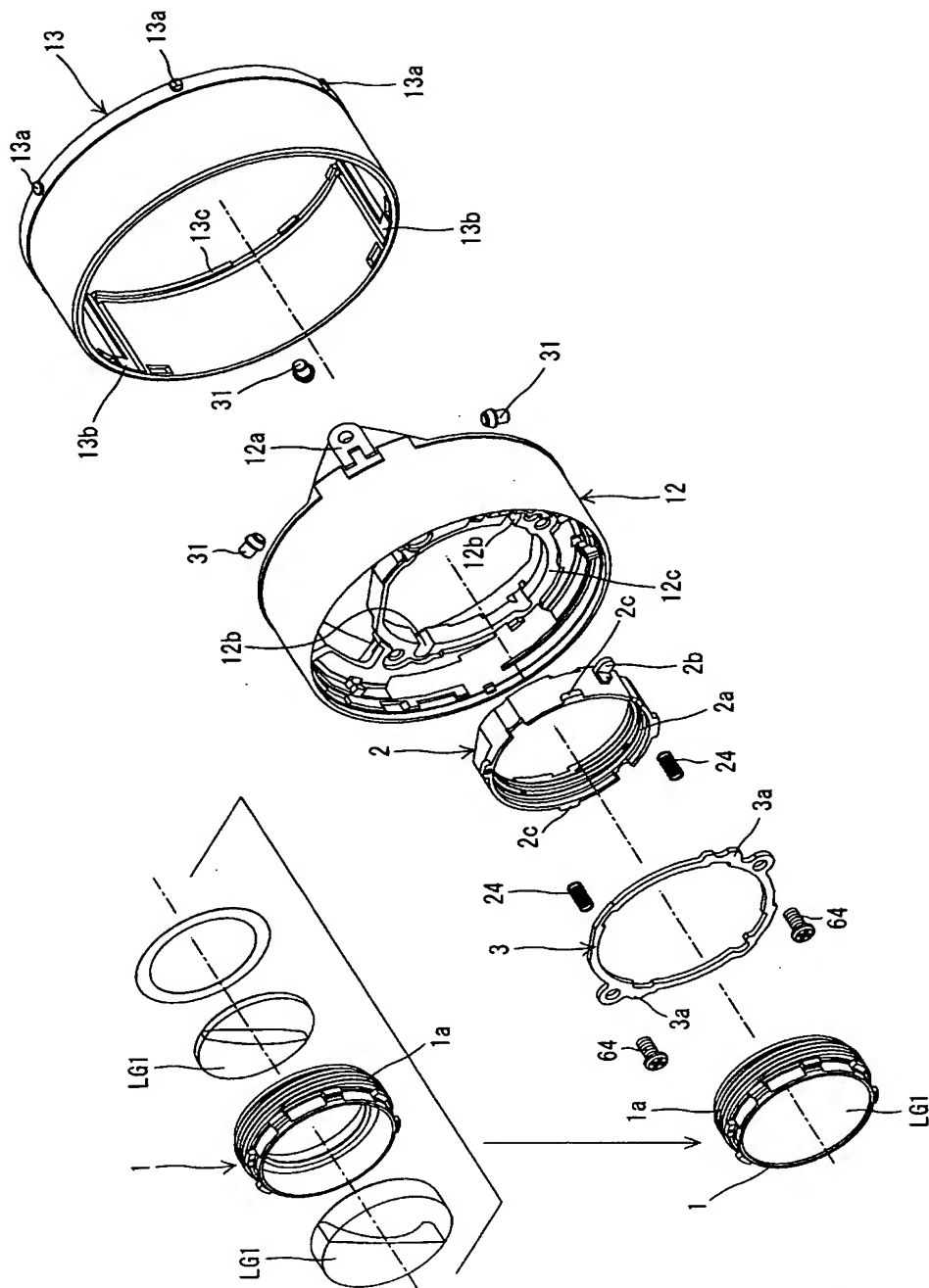
7 7 d 第 3 直線状部
8 0 ファインダユニット
8 1 a 対物窓
8 1 b 8 1 c 可動変倍レンズ
8 1 d プリズム
8 1 e 接眼レンズ
8 1 f 接眼窓
8 2 ガイドシャフト
1 0 1 バリヤカバー
1 0 2 バリヤ押さえ板
1 0 3 バリヤ駆動環
1 0 4 1 0 5 バリヤ羽根
1 0 6 バリヤ付勢ばね
1 0 7 バリヤ駆動環付勢ばね
1 4 0 制御回路
1 5 0 ズームモータ
1 6 0 A F モータ

【書類名】 図面

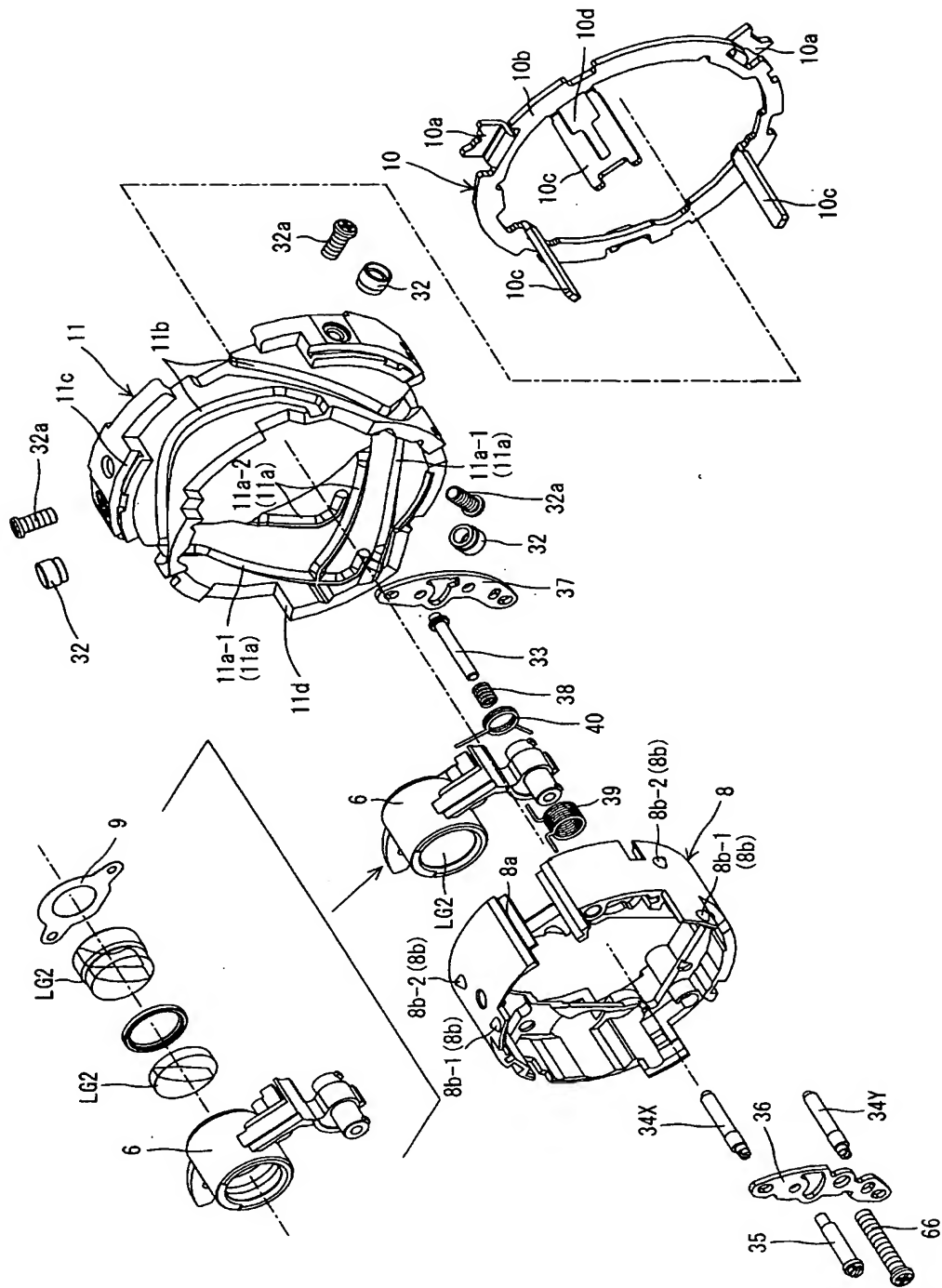
【図 1】



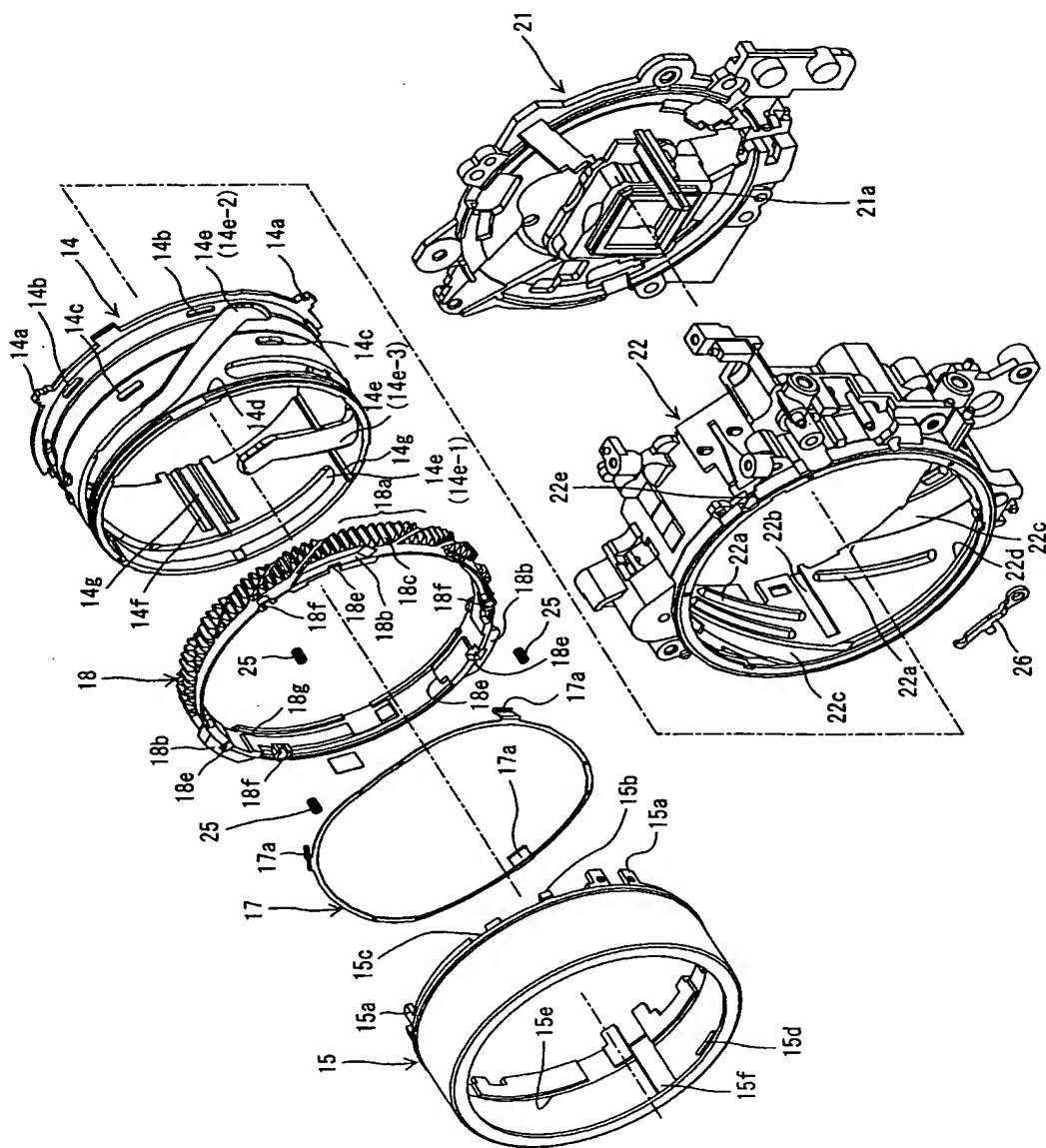
【図 2】



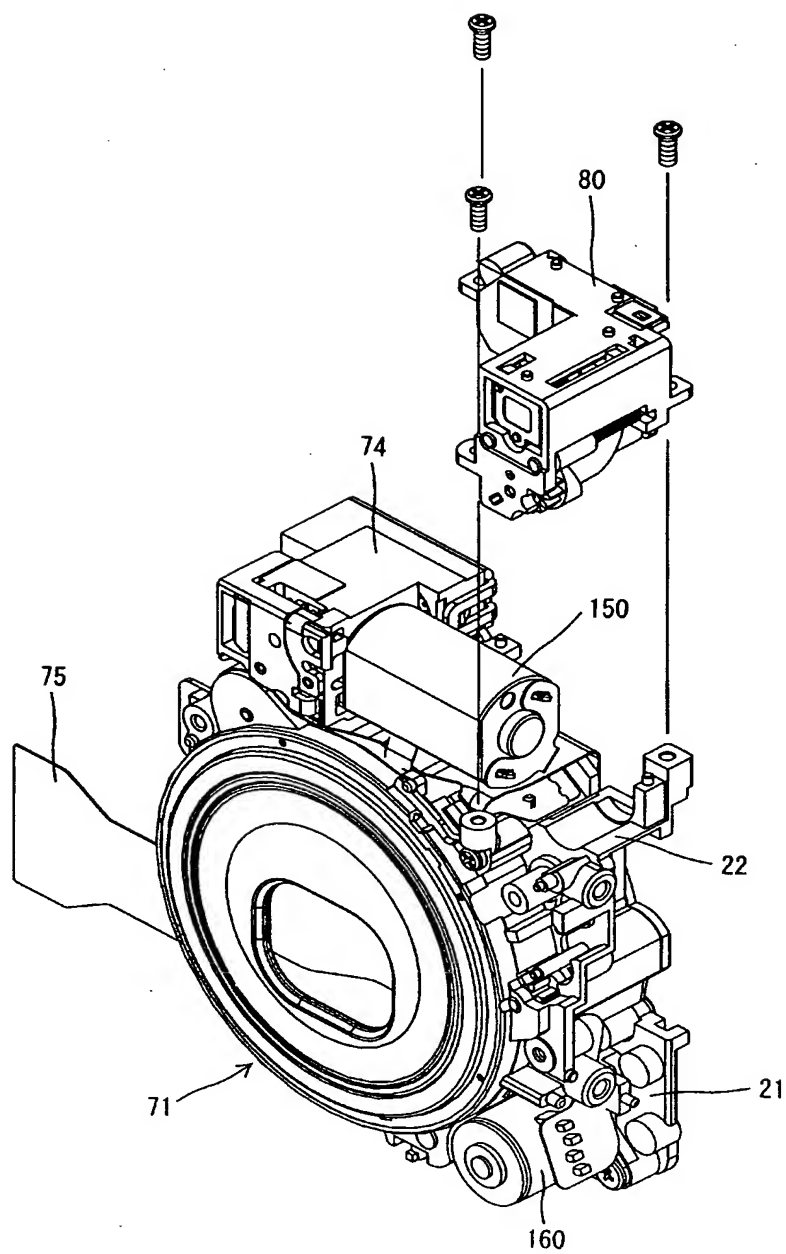
【図 3】



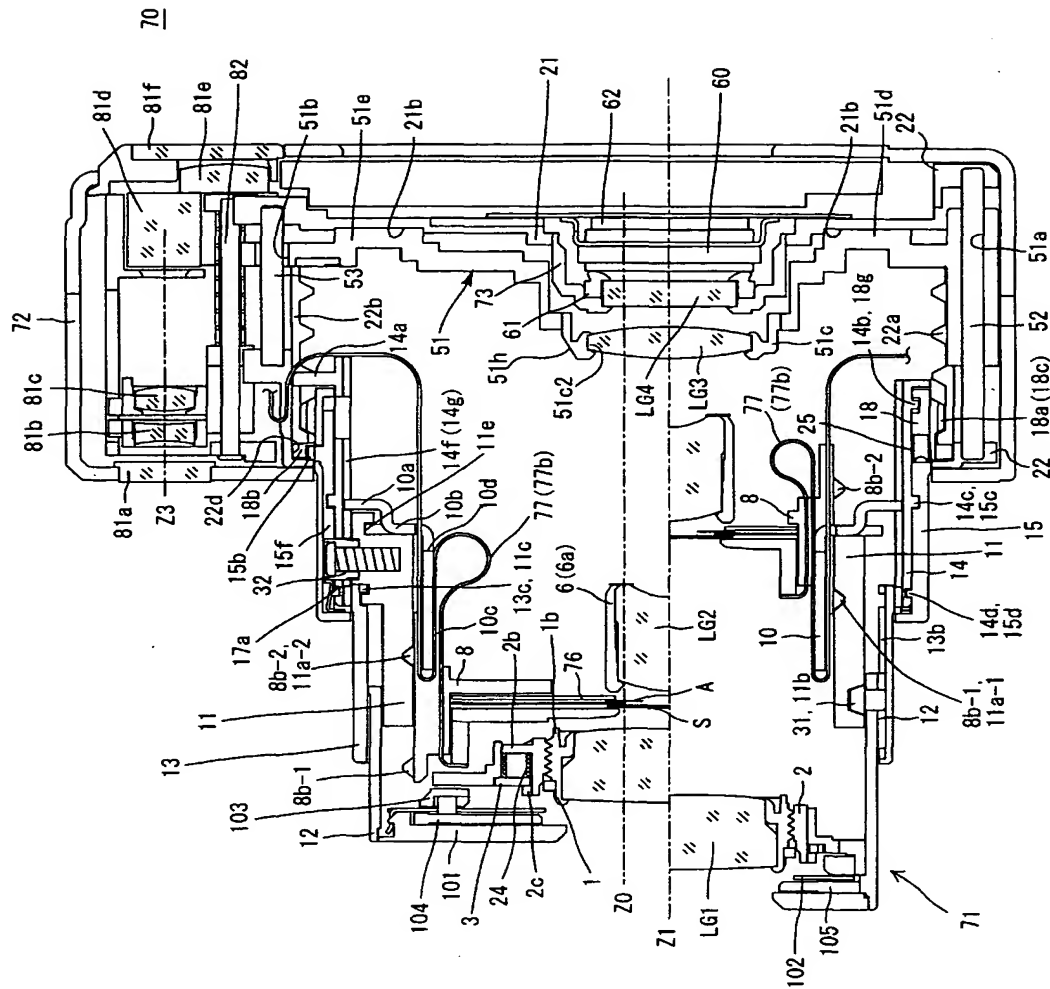
【図 4】



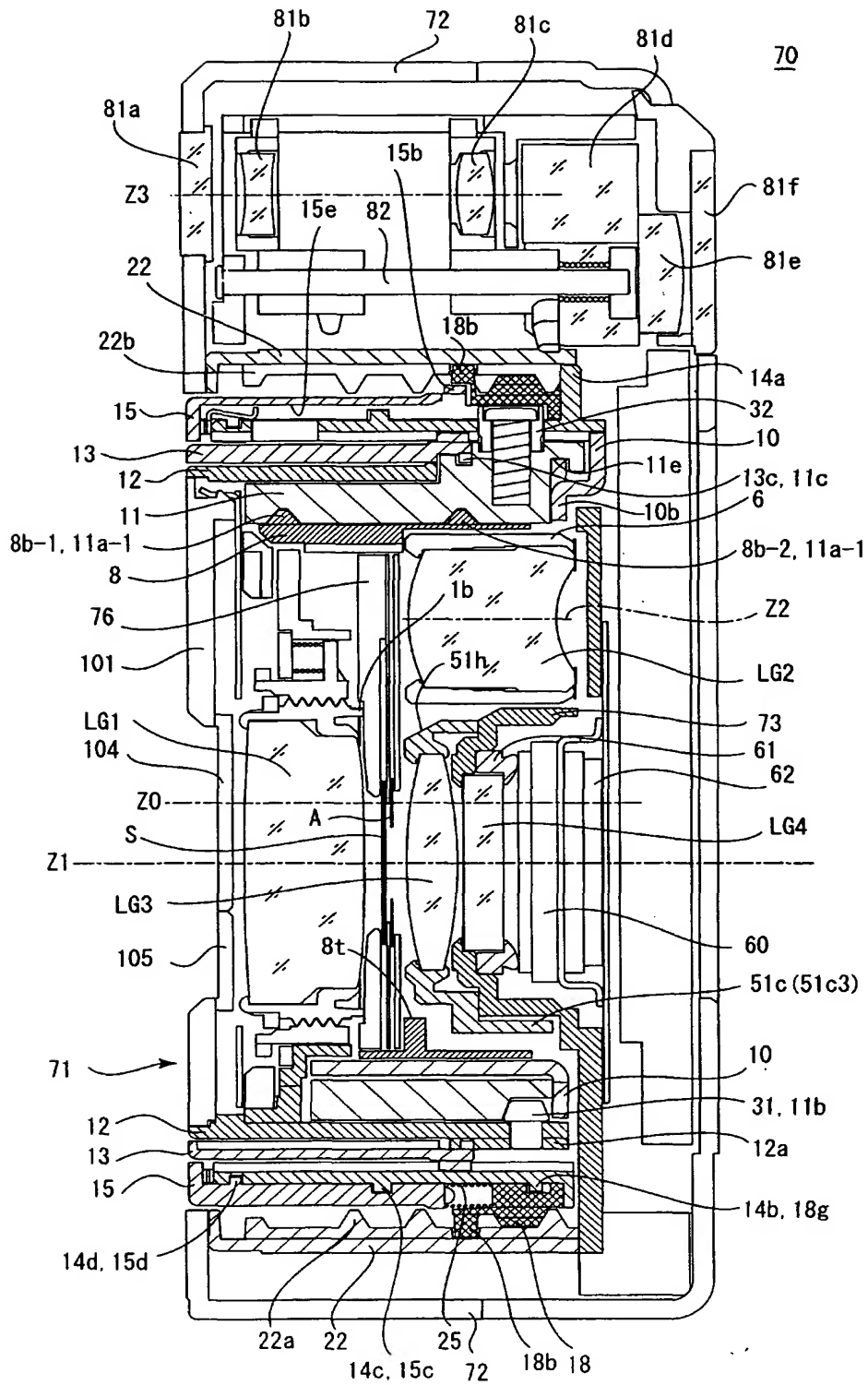
【図5】



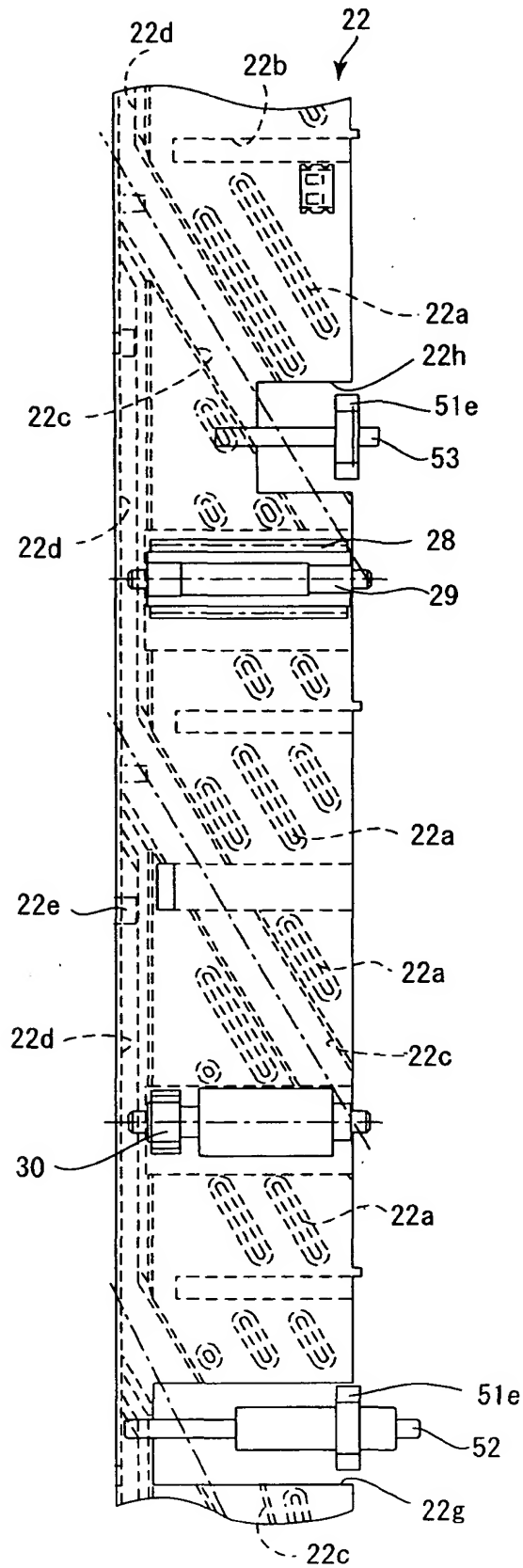
【図 6】



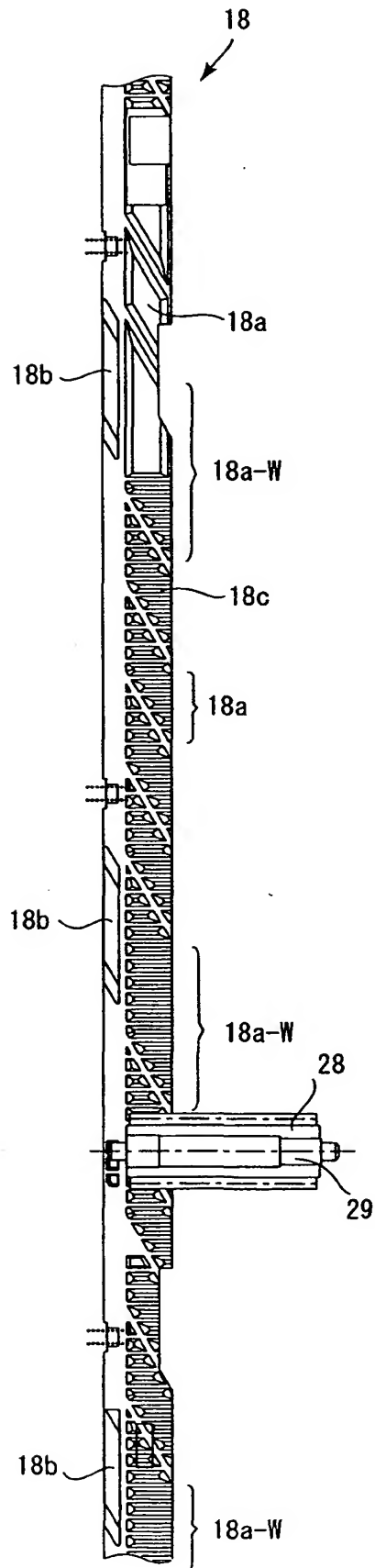
【図 7】



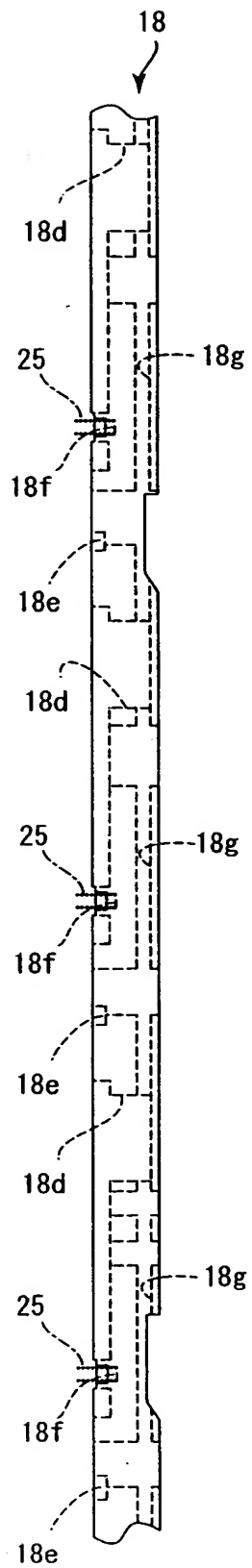
【図 8】



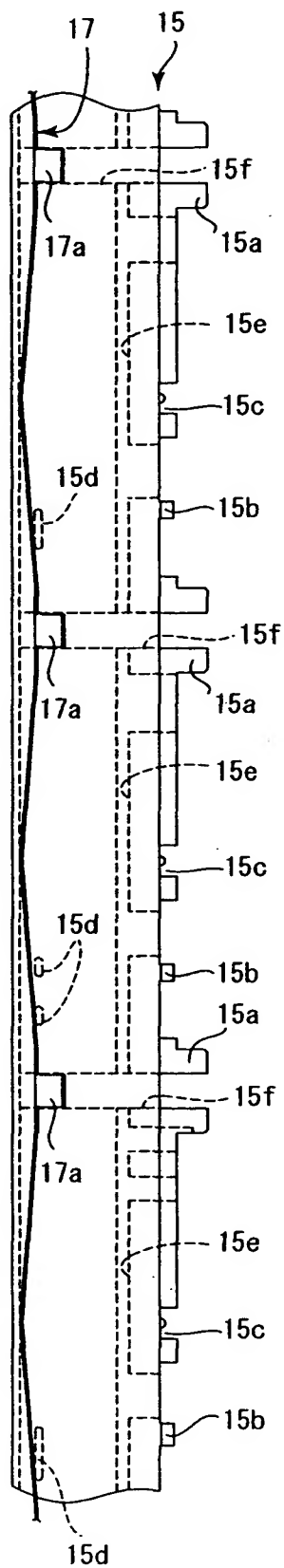
【図 9】



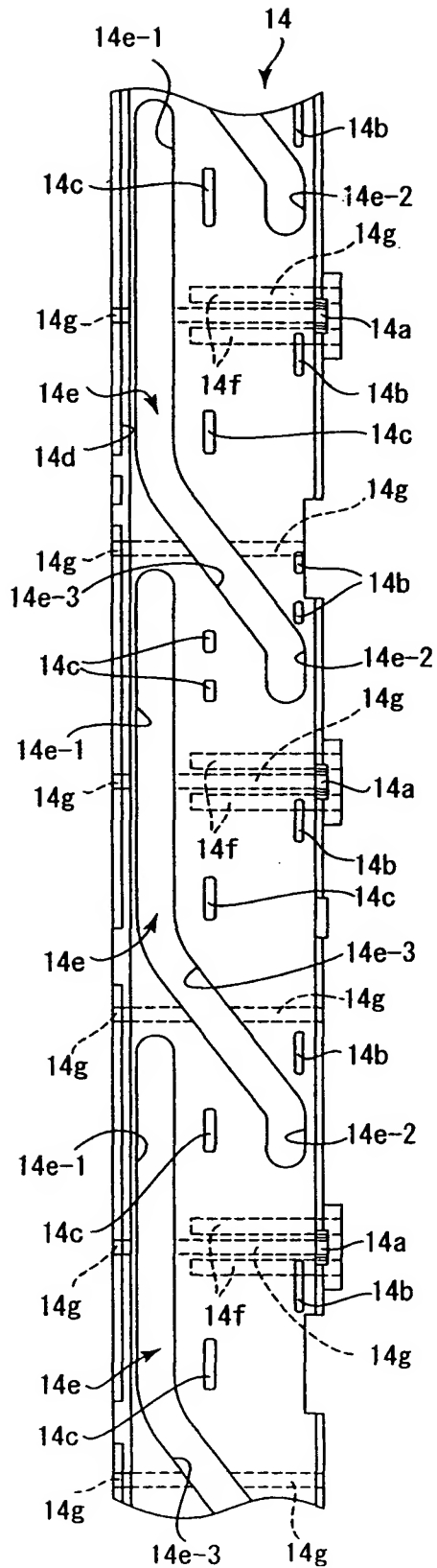
【図 10】



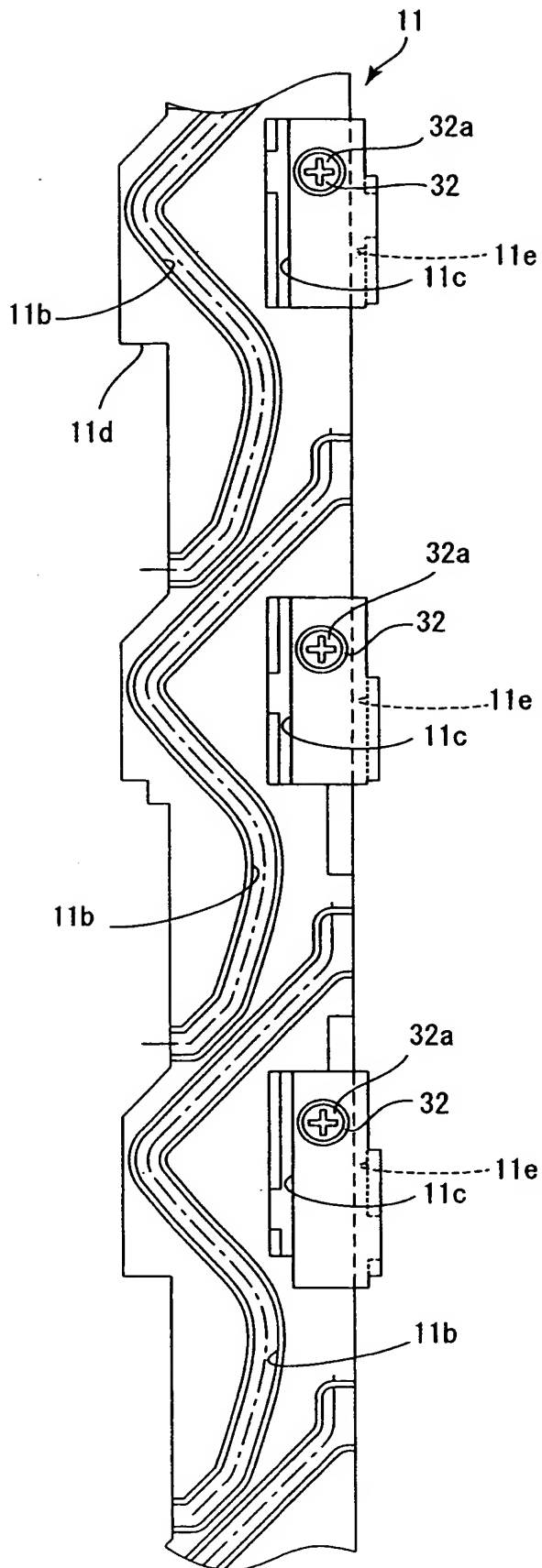
【図 11】



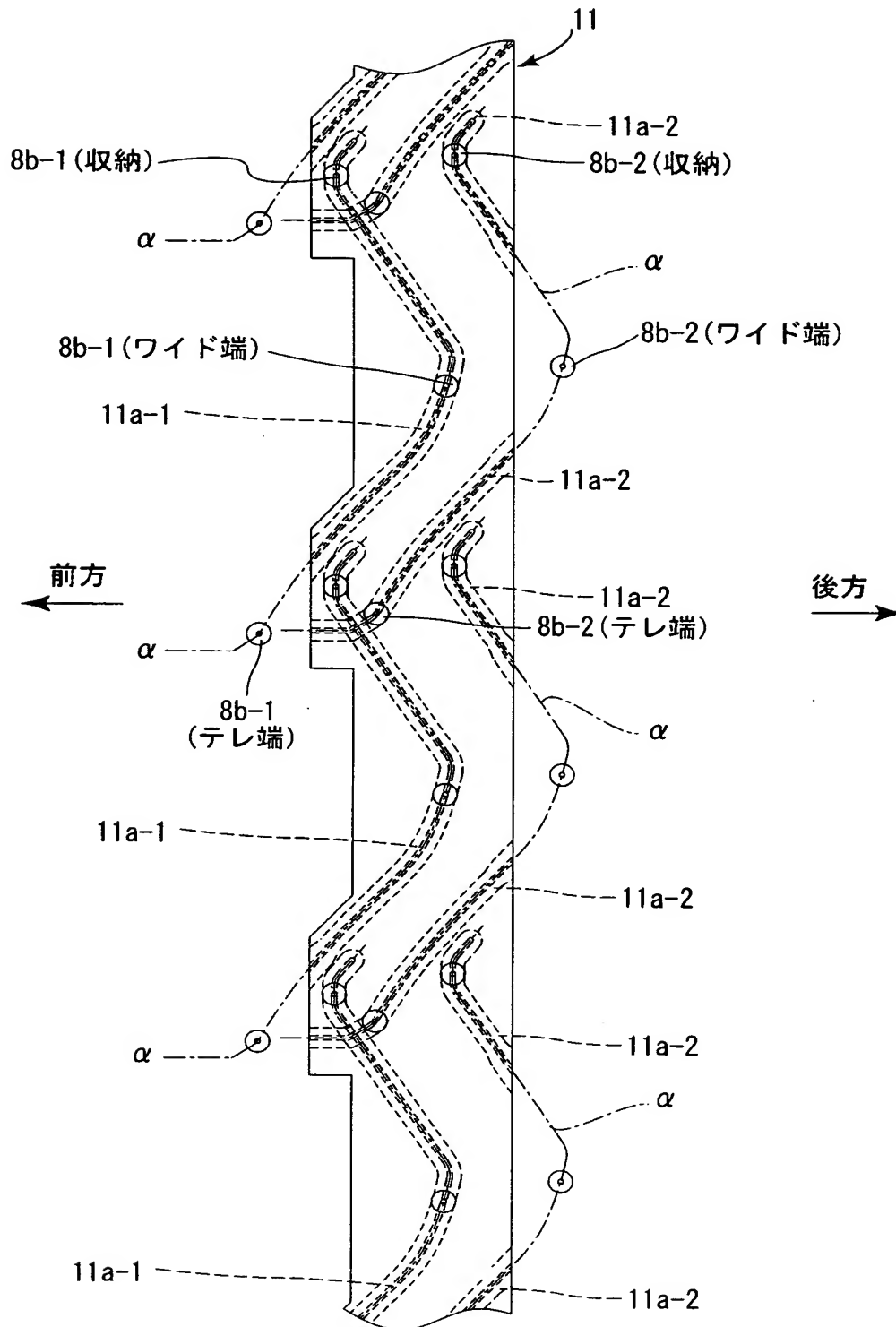
【図 12】



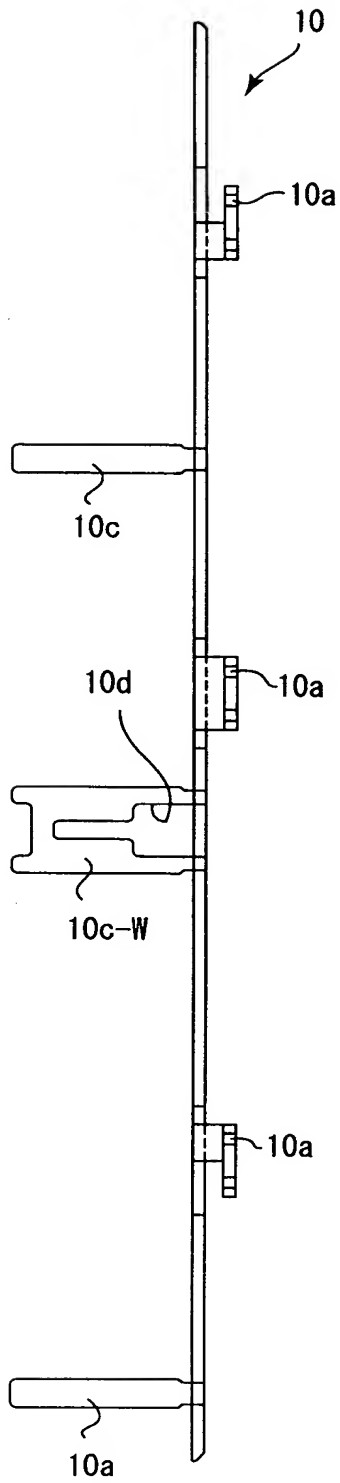
【図 1 3】



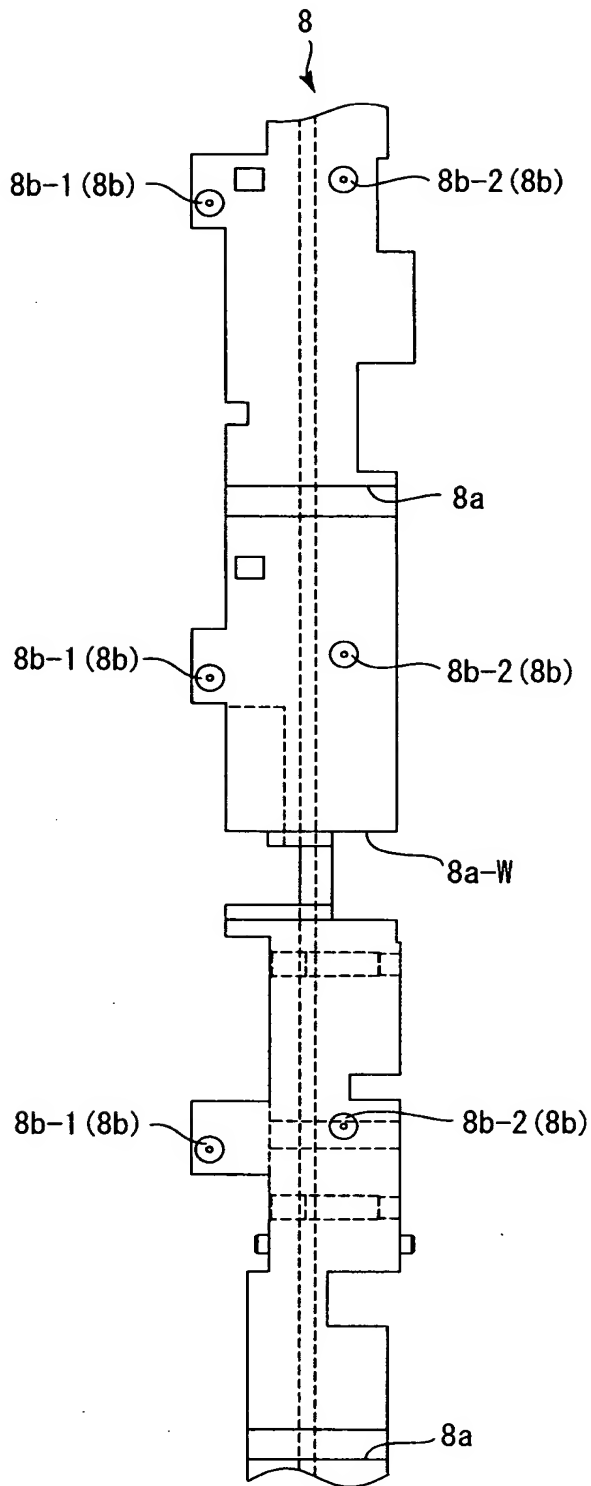
【図 1 4】



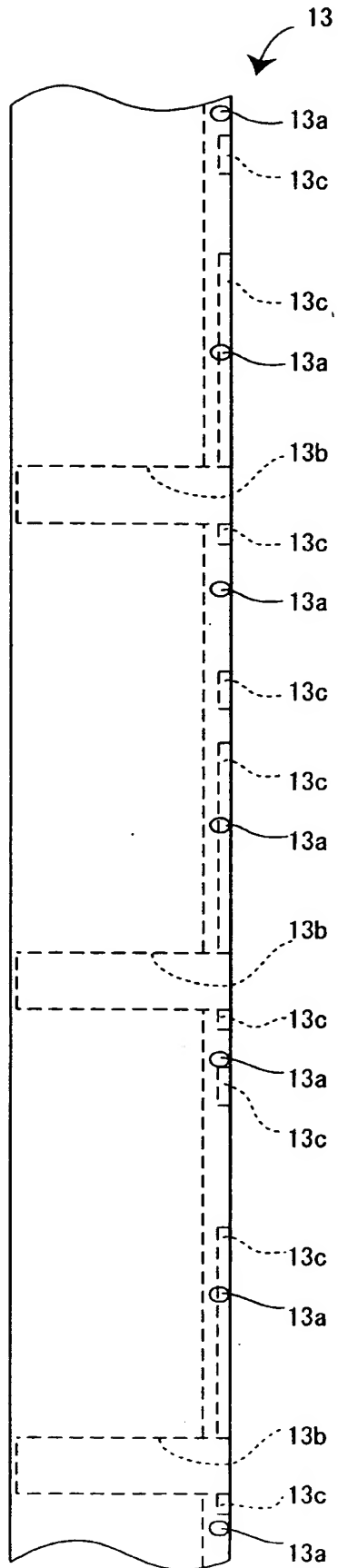
【図 1 5】



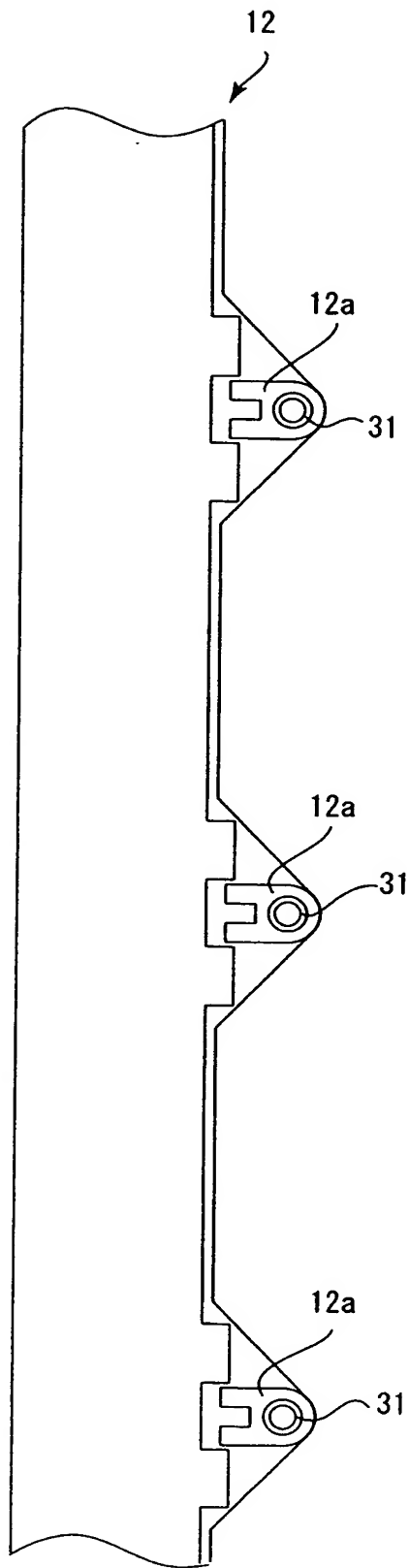
【図 1 6】



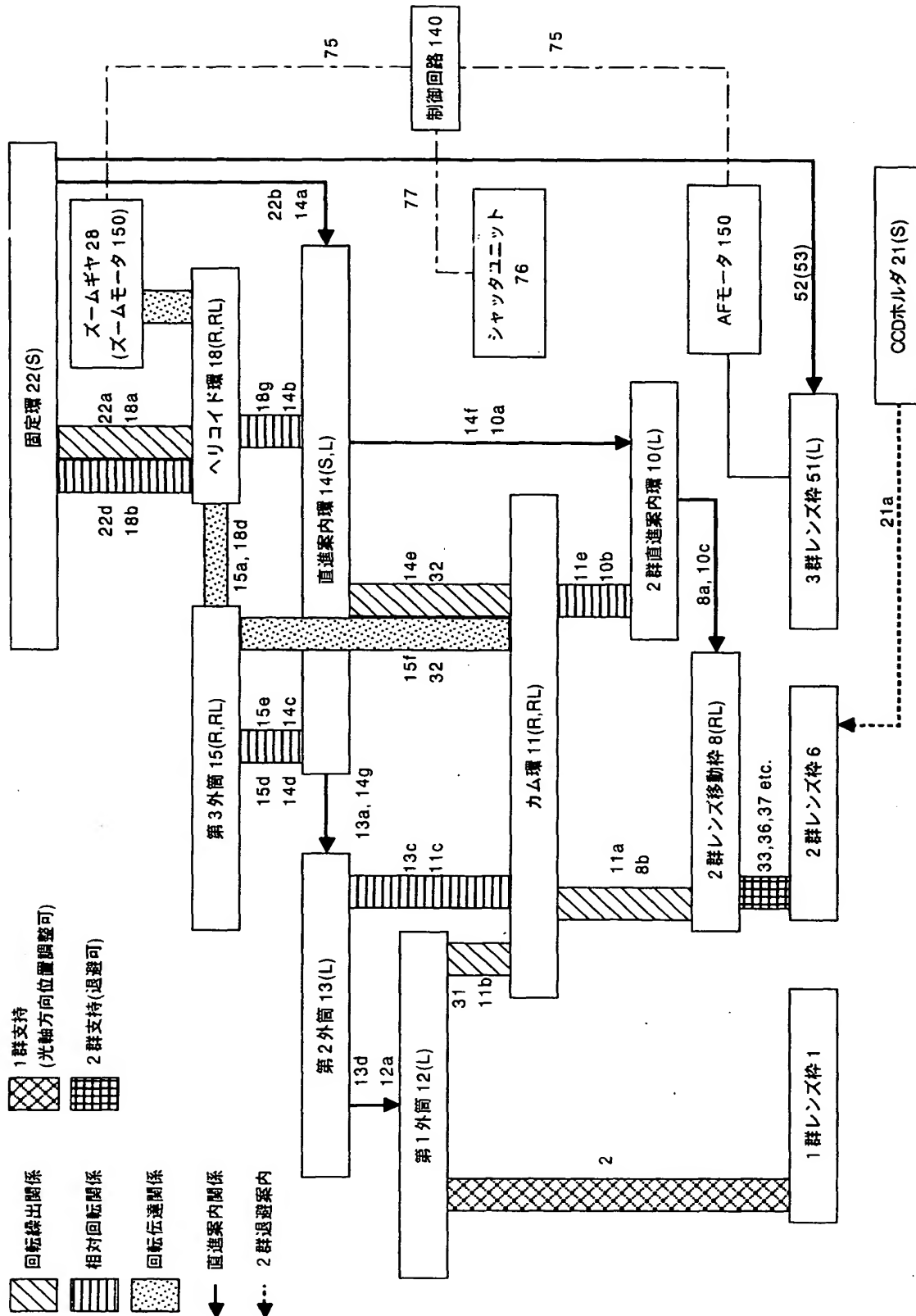
【図 1 7】



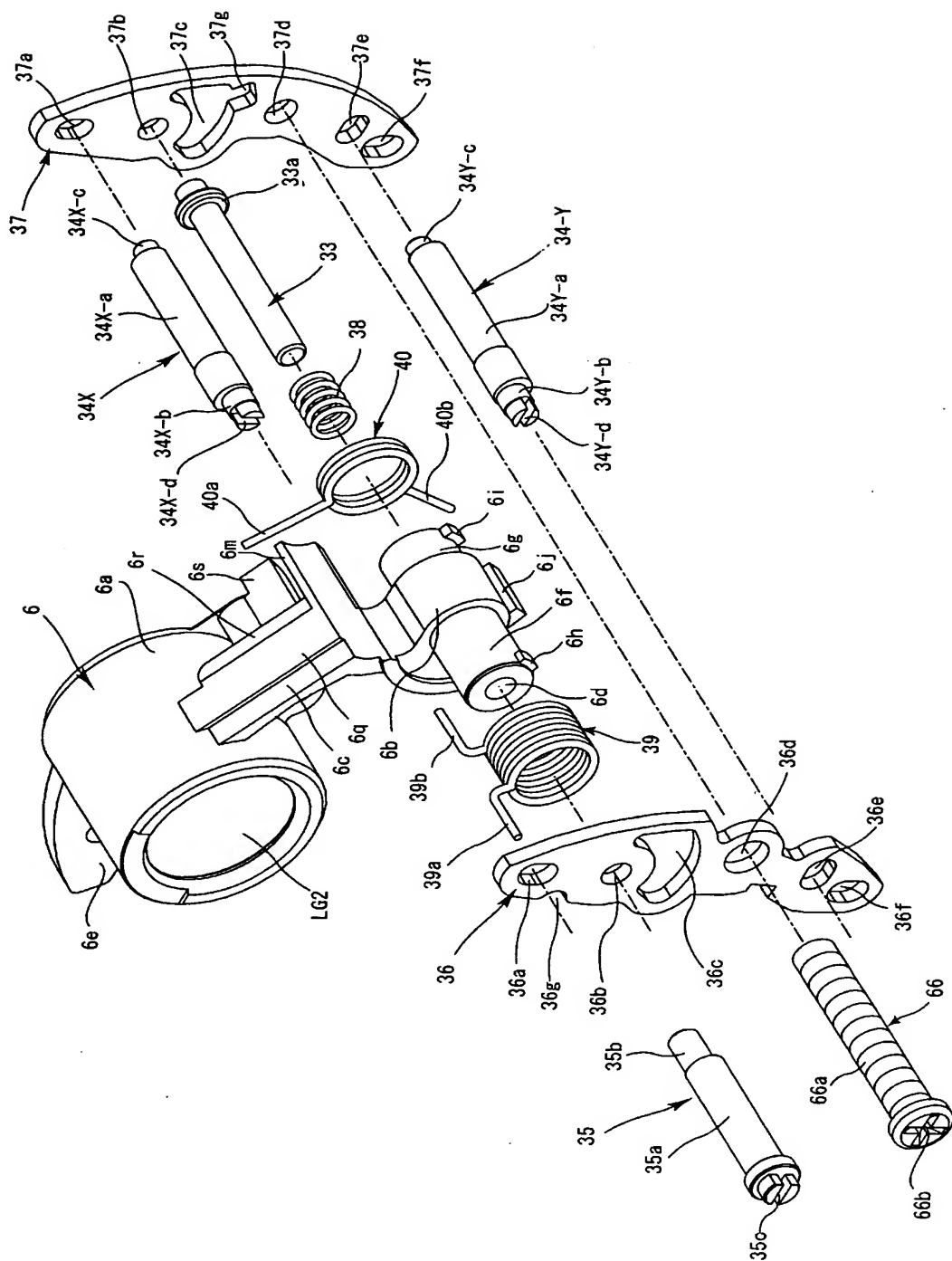
【図 1 8】



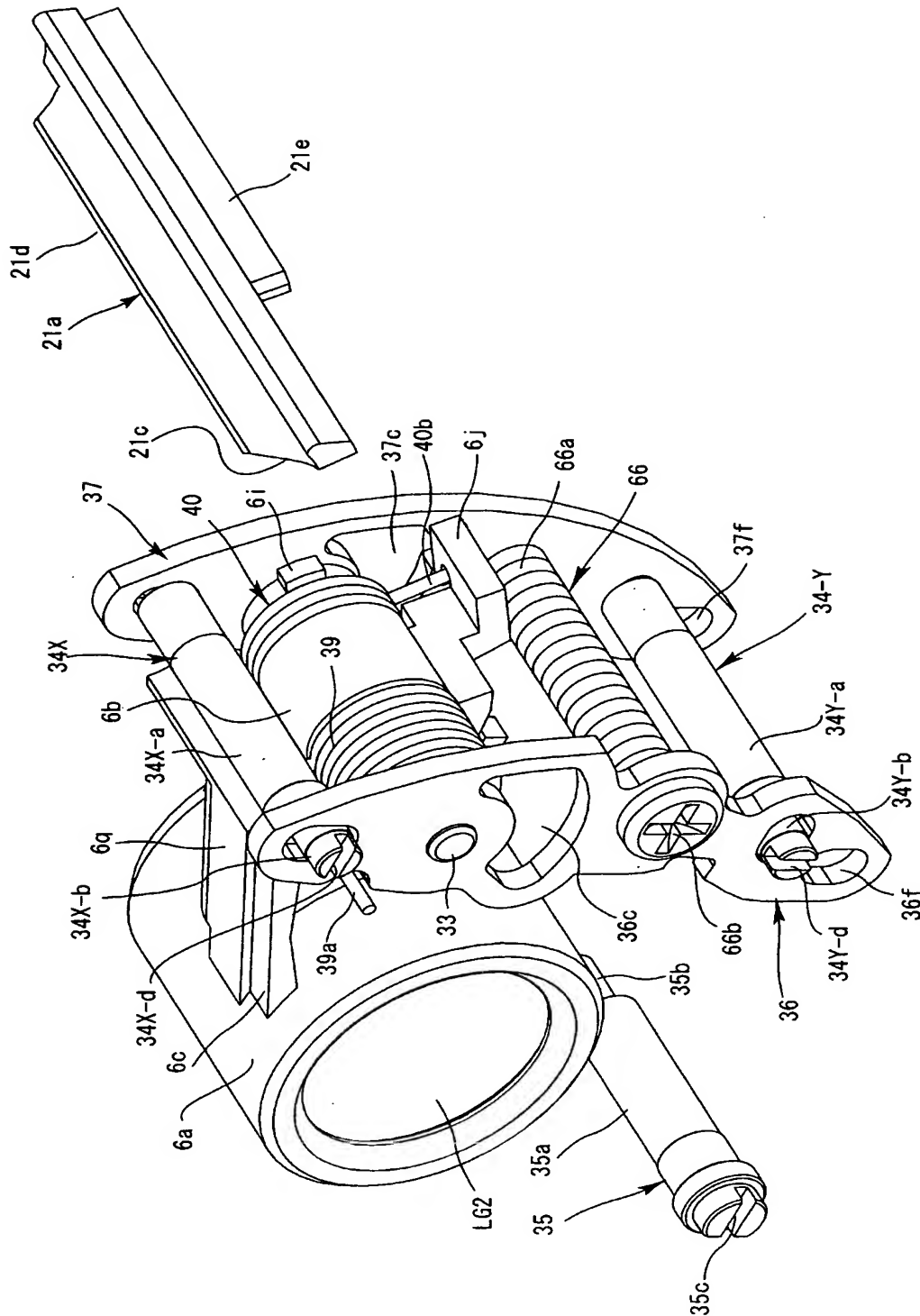
【図 19】



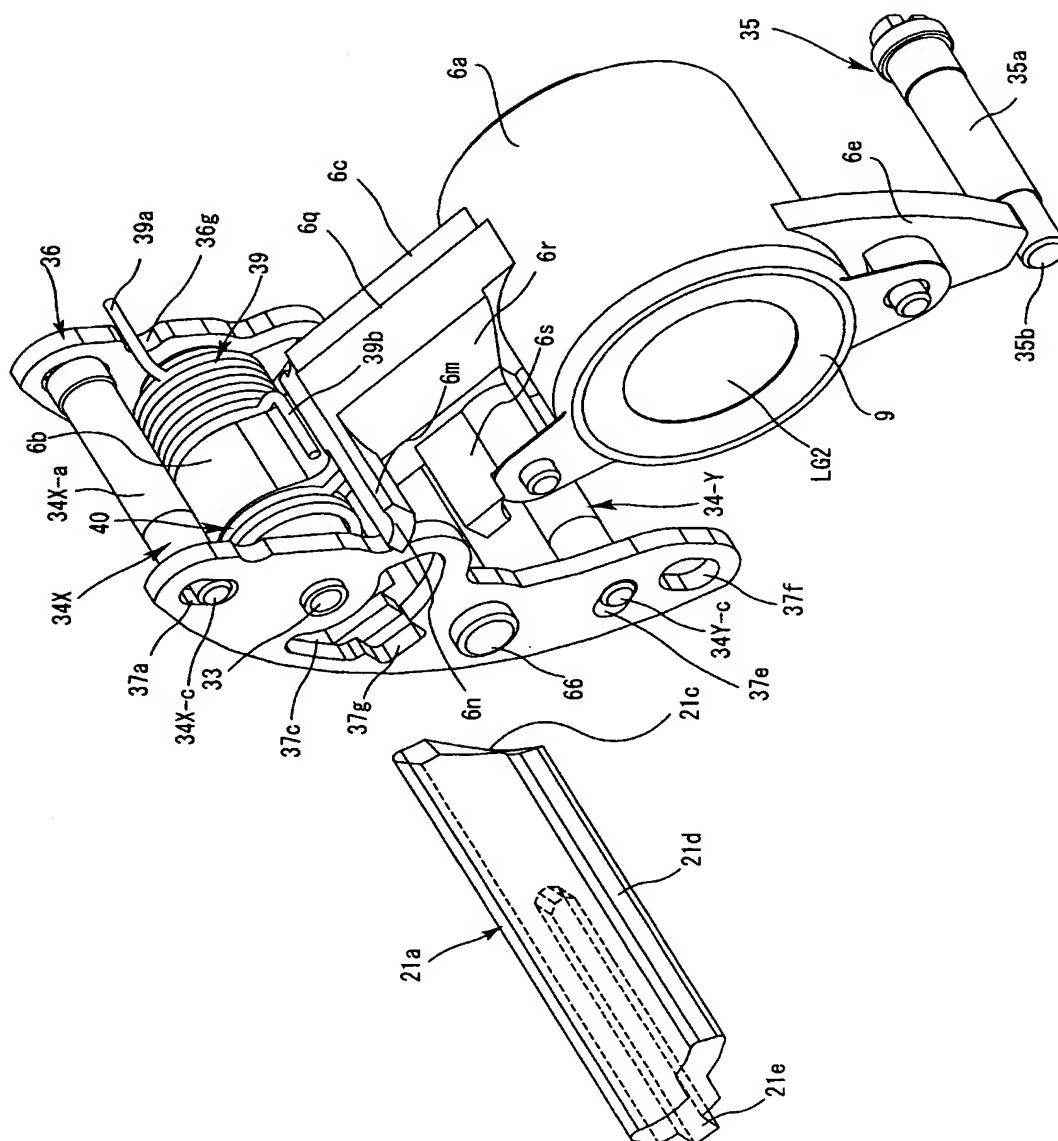
【図 20】



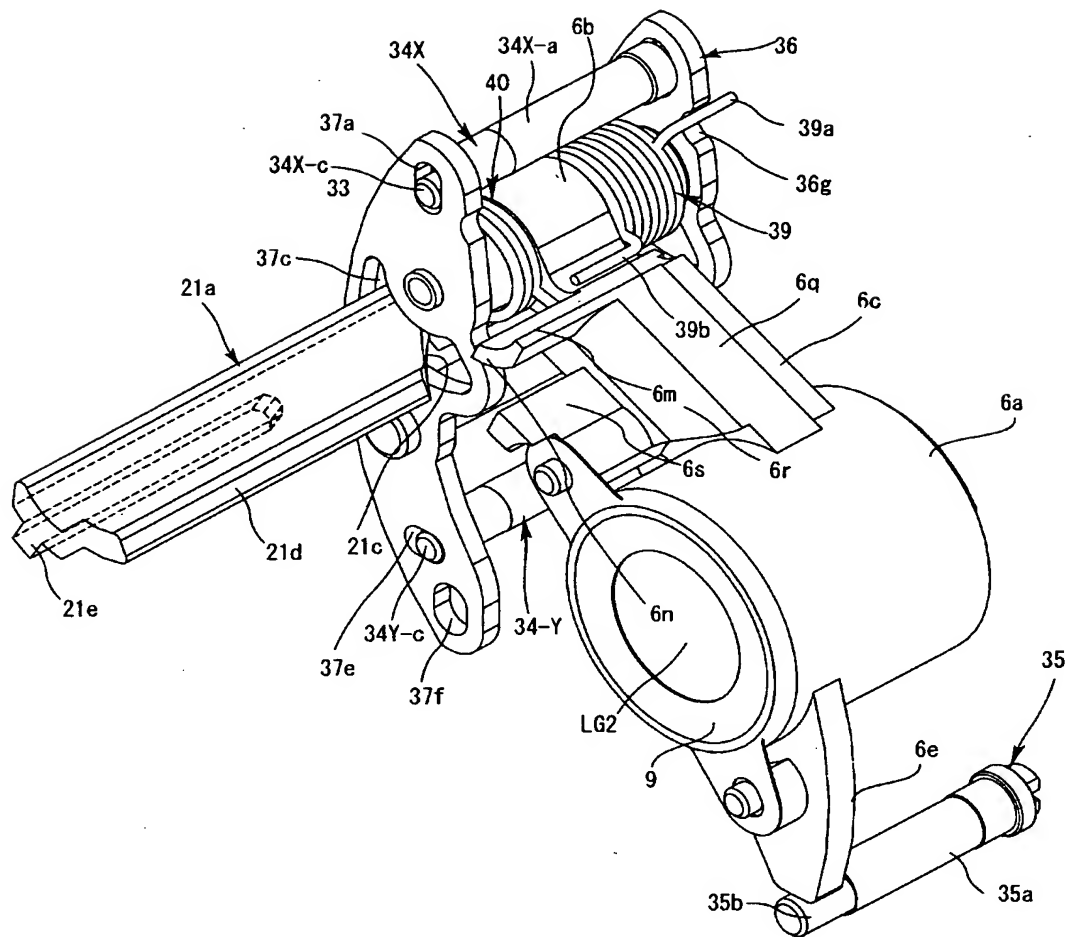
【図 2 1】



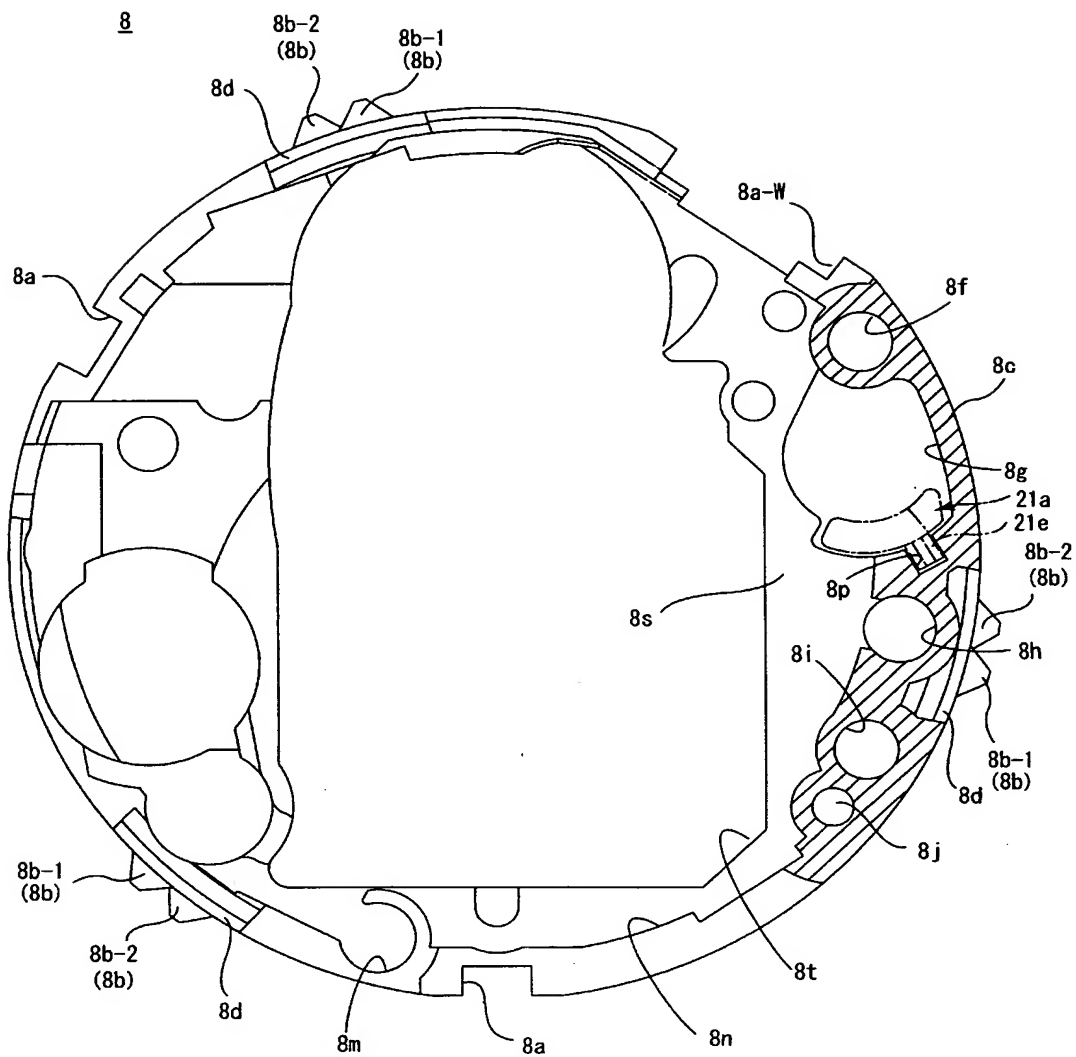
【图 2 2】



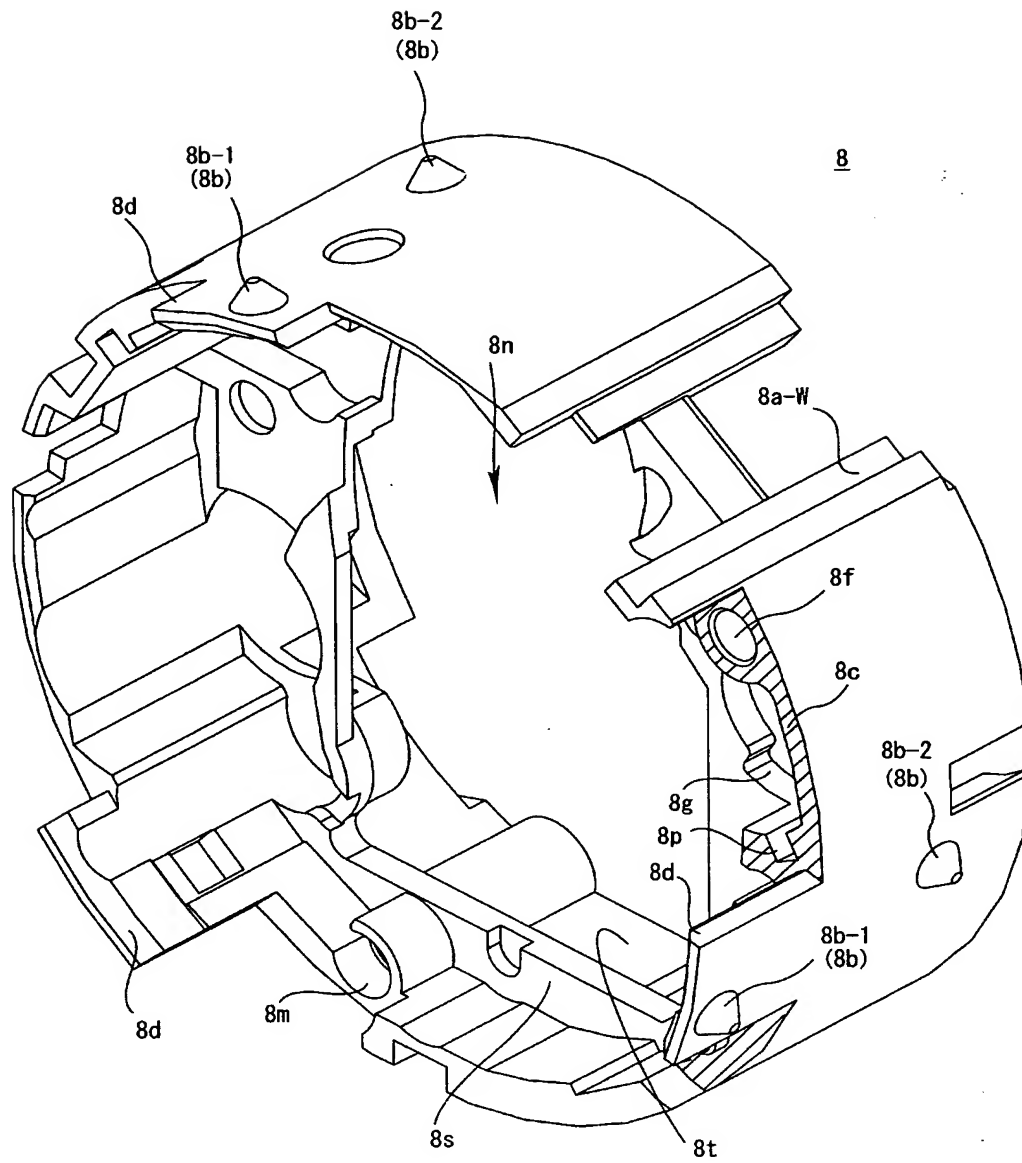
【图 2 3】



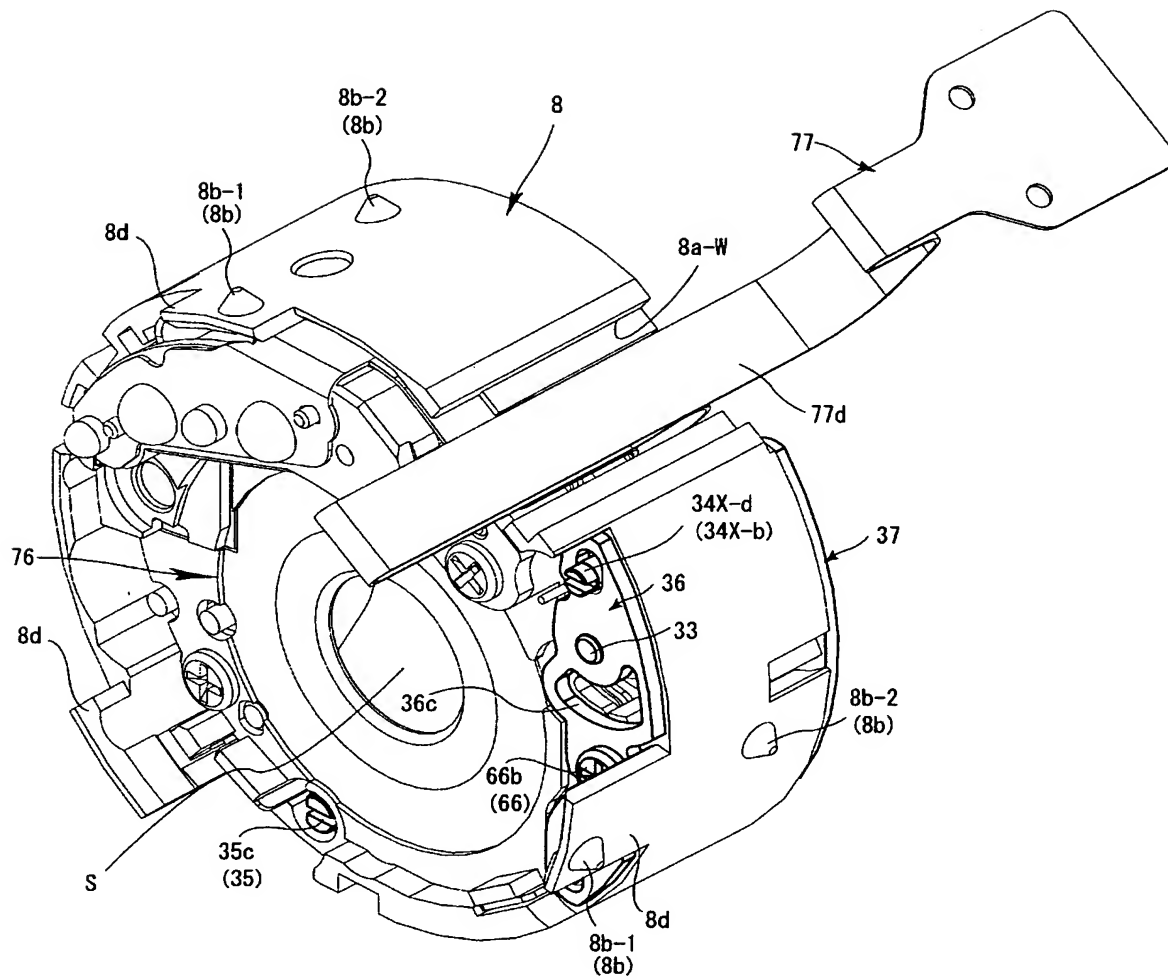
【図 2 4】



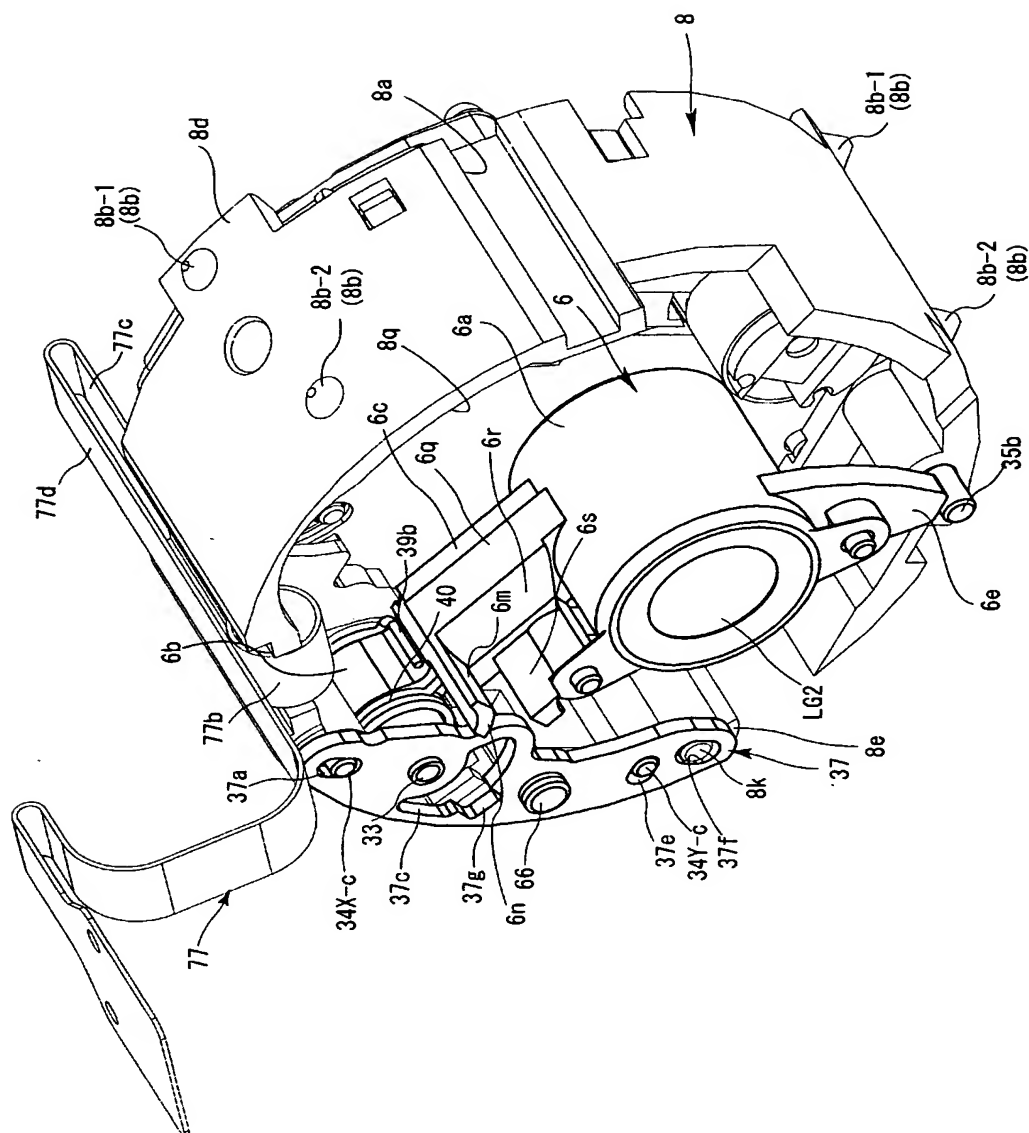
【図 25】



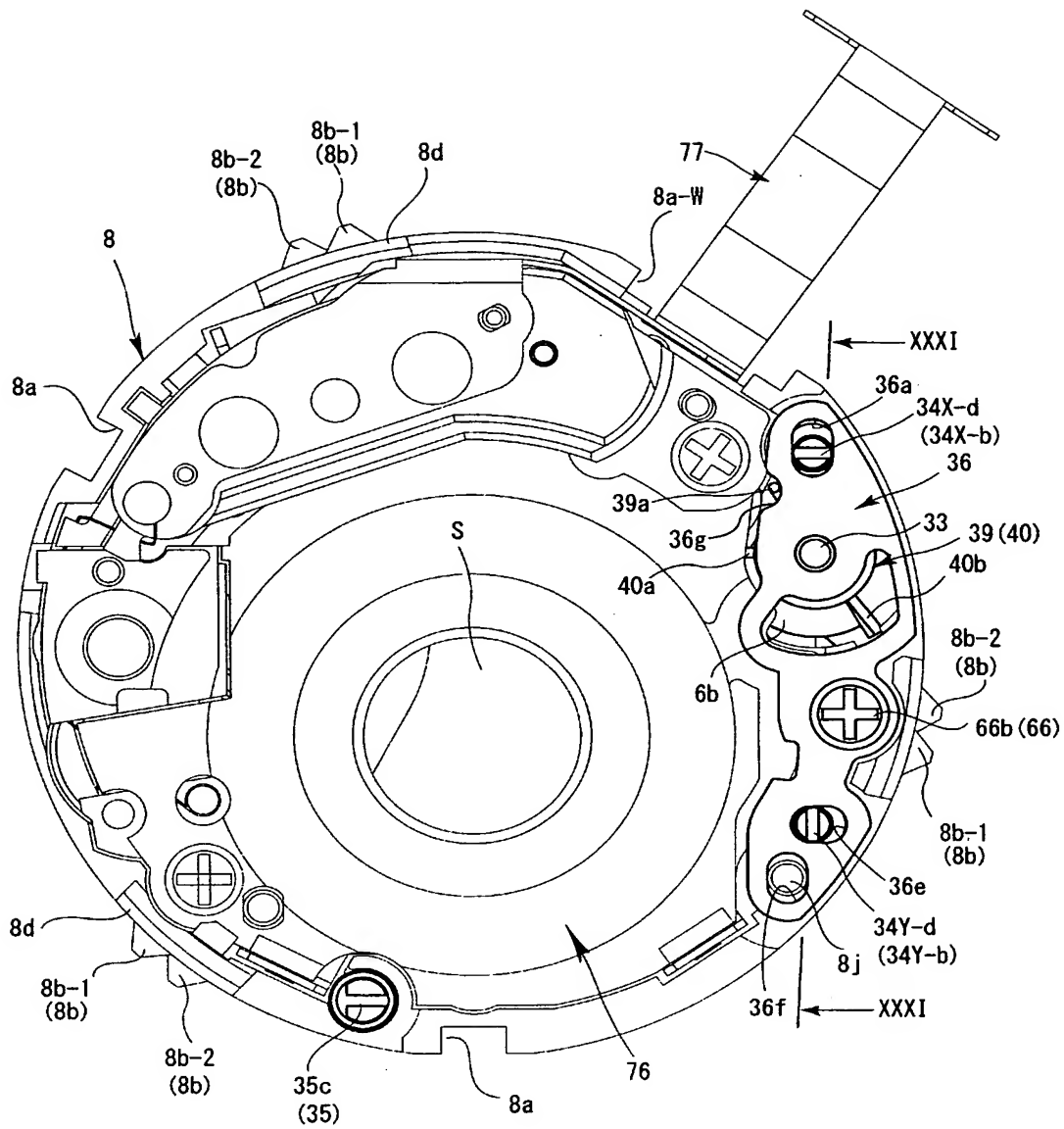
【図 2 6】



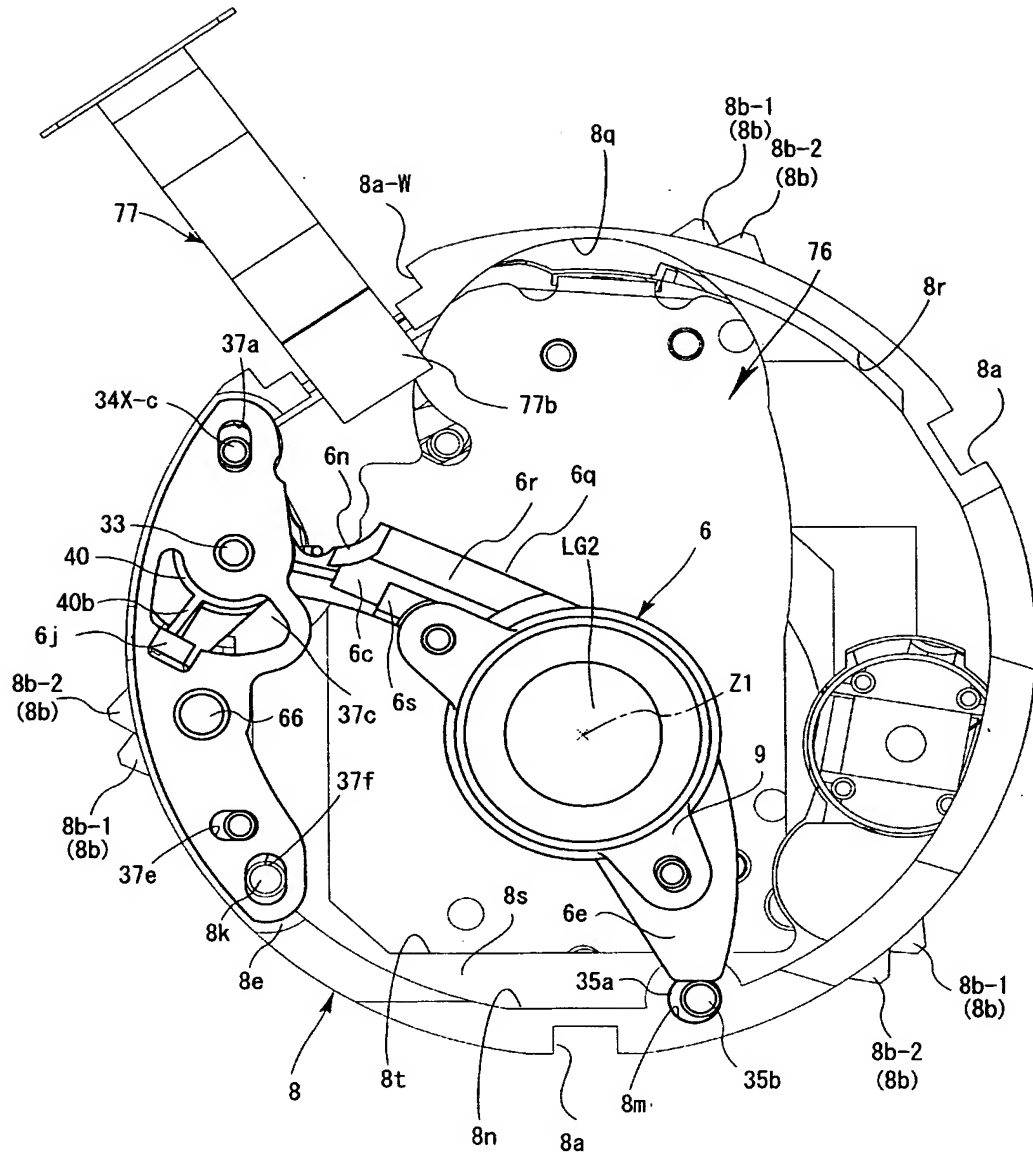
【図 27】



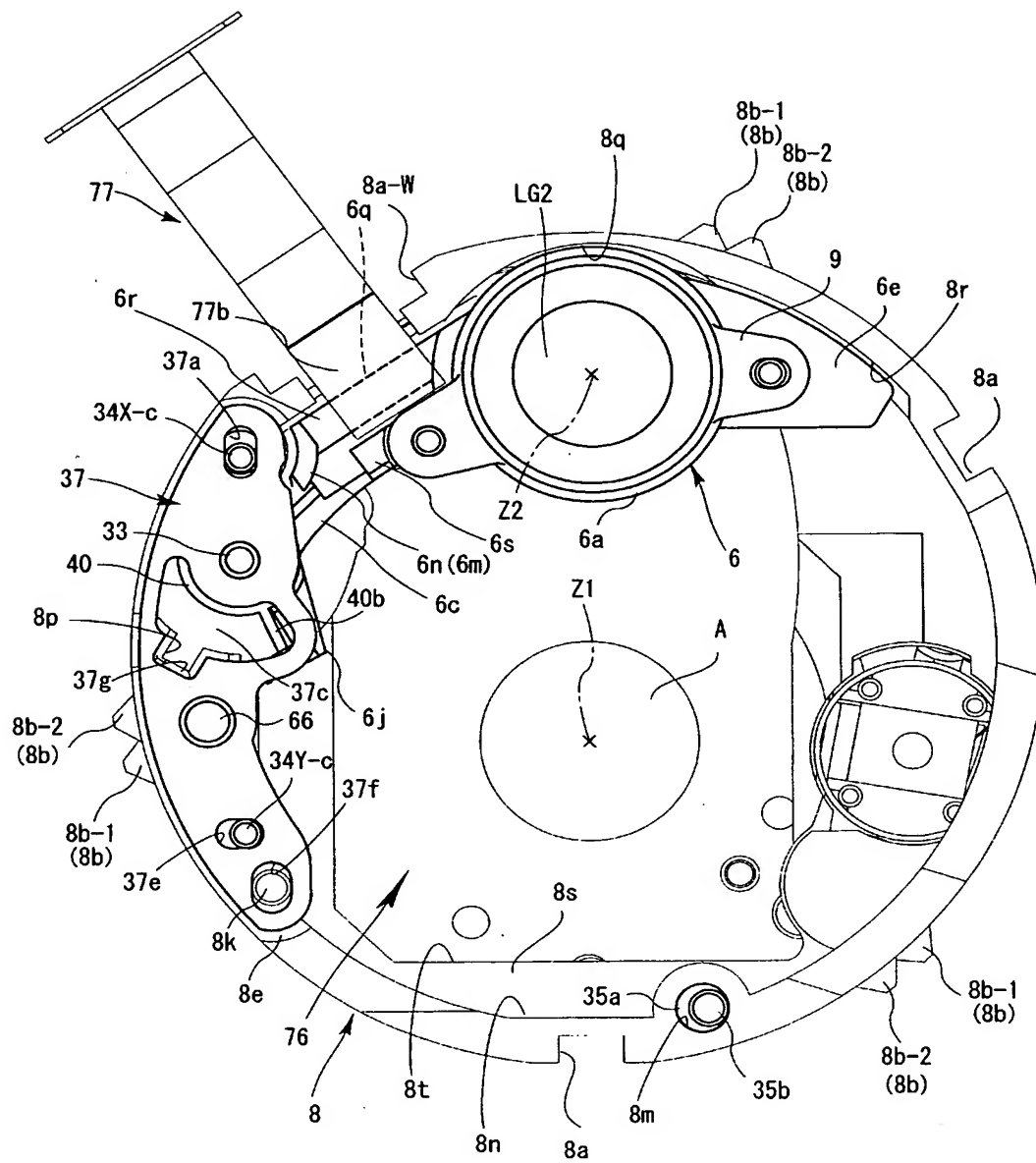
【図 28】



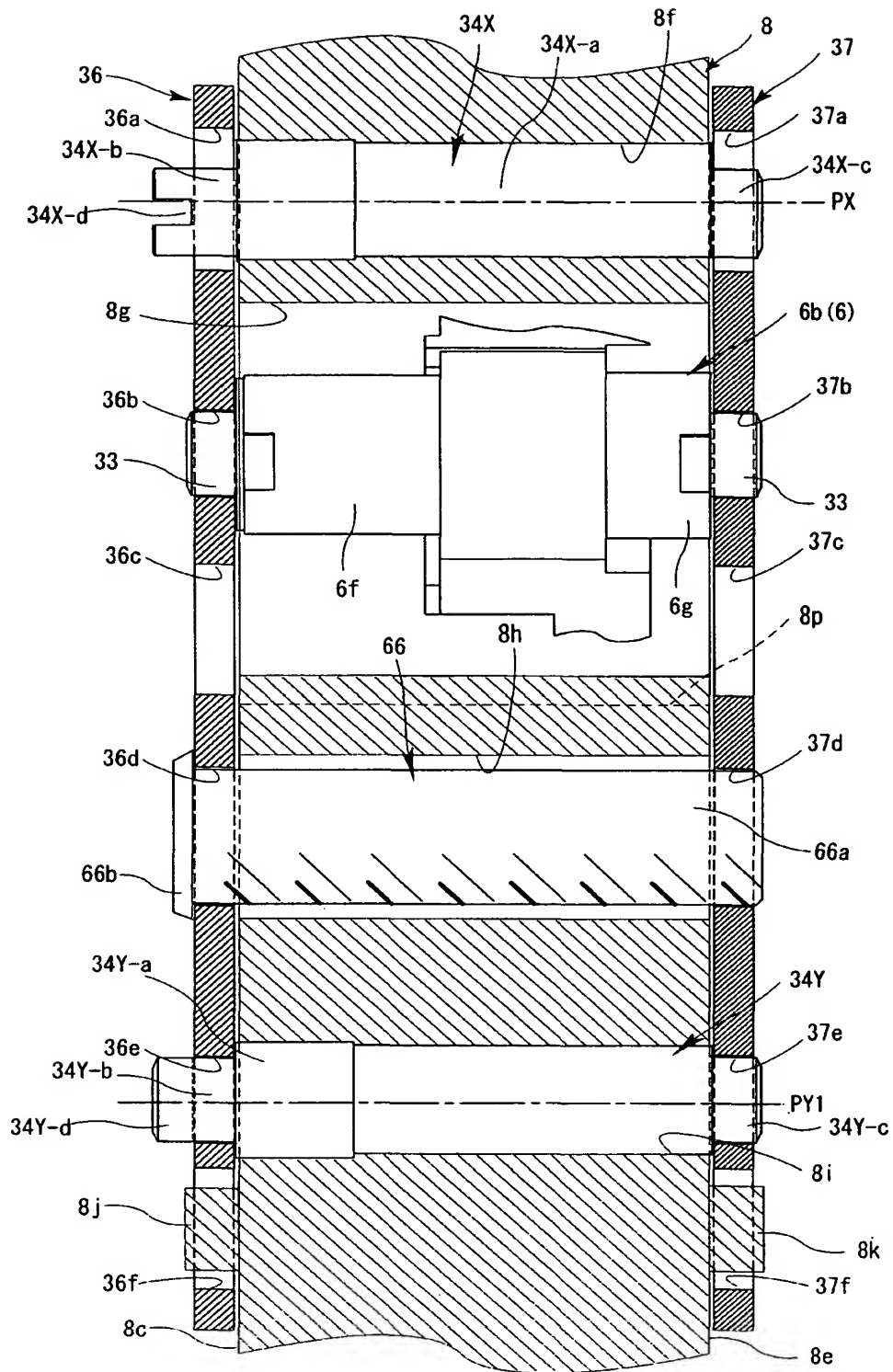
【图 29】



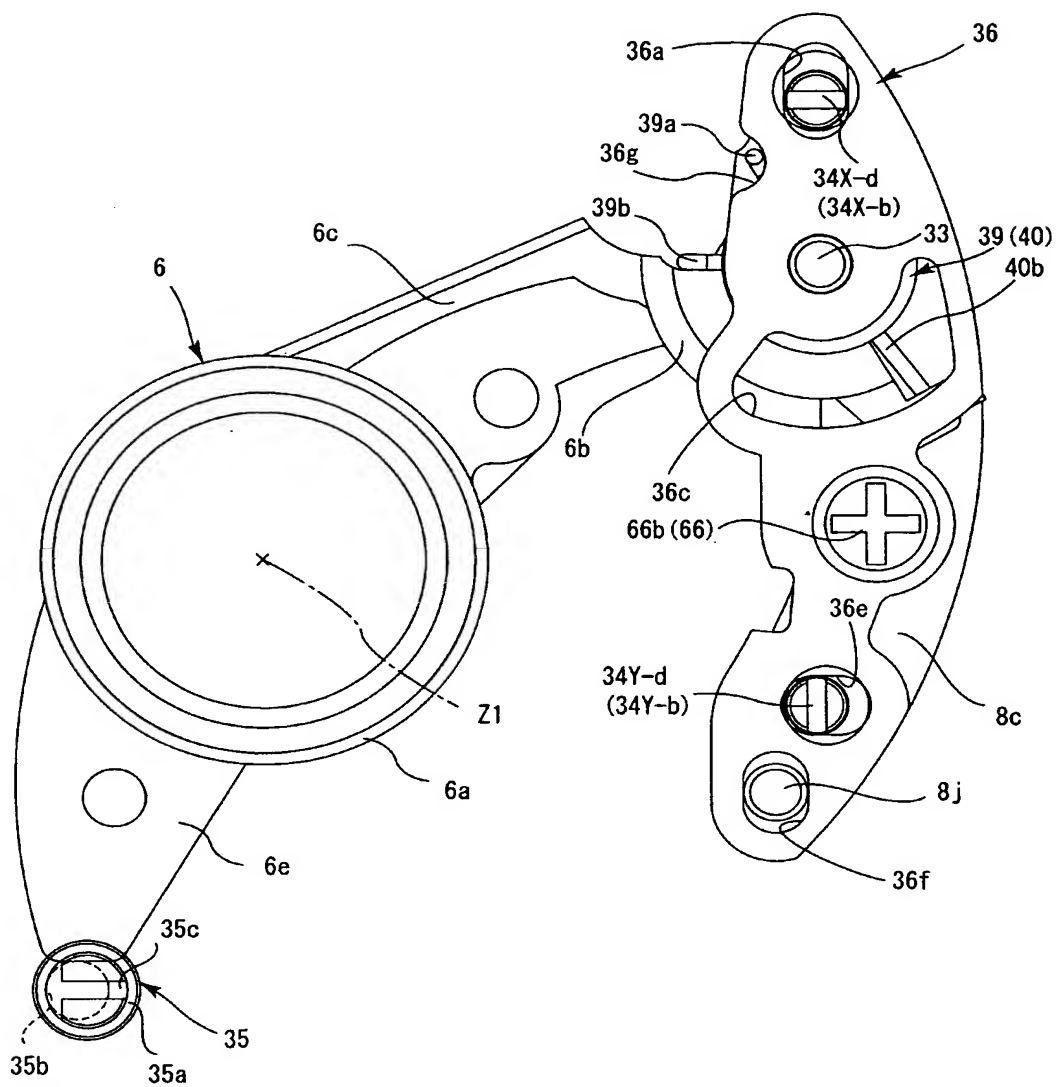
【図 30】



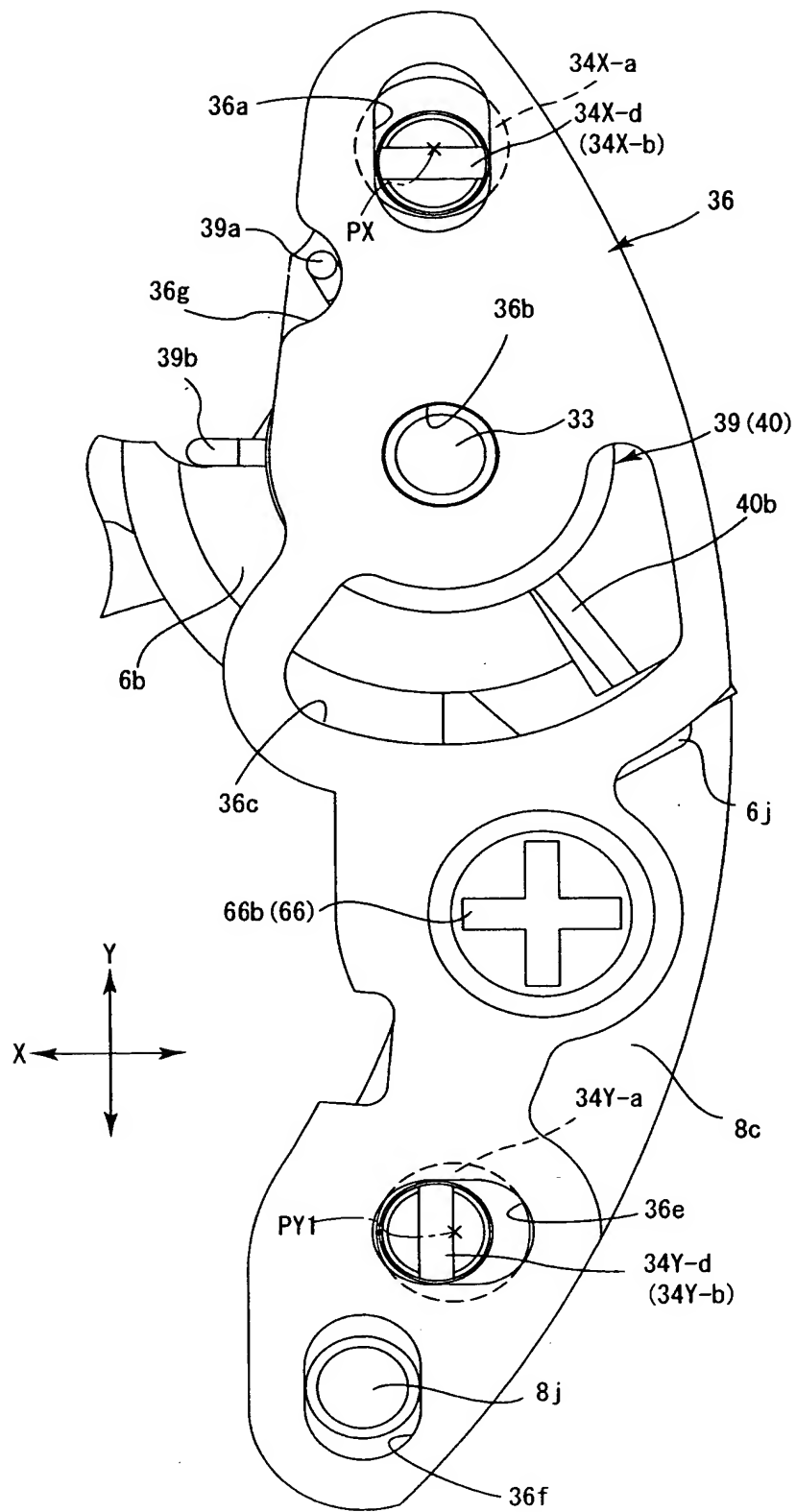
【図 31】



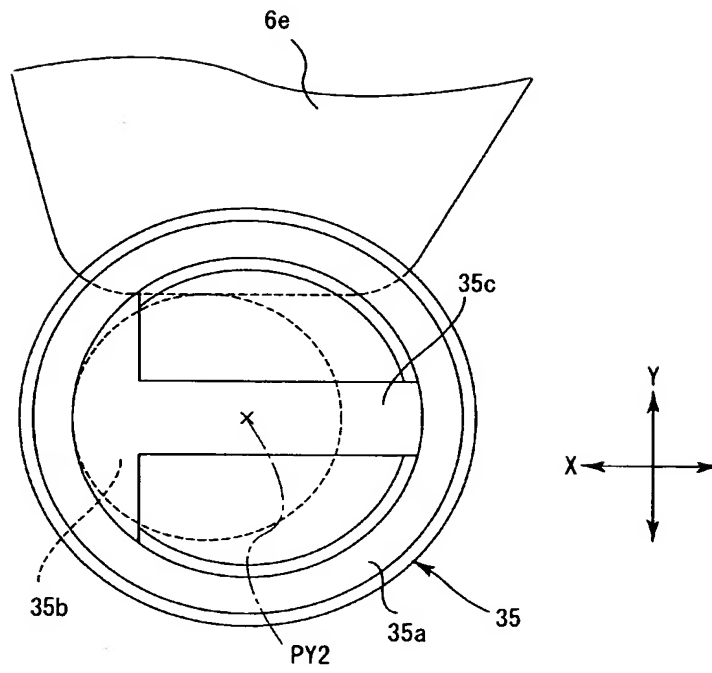
【図 3 2】



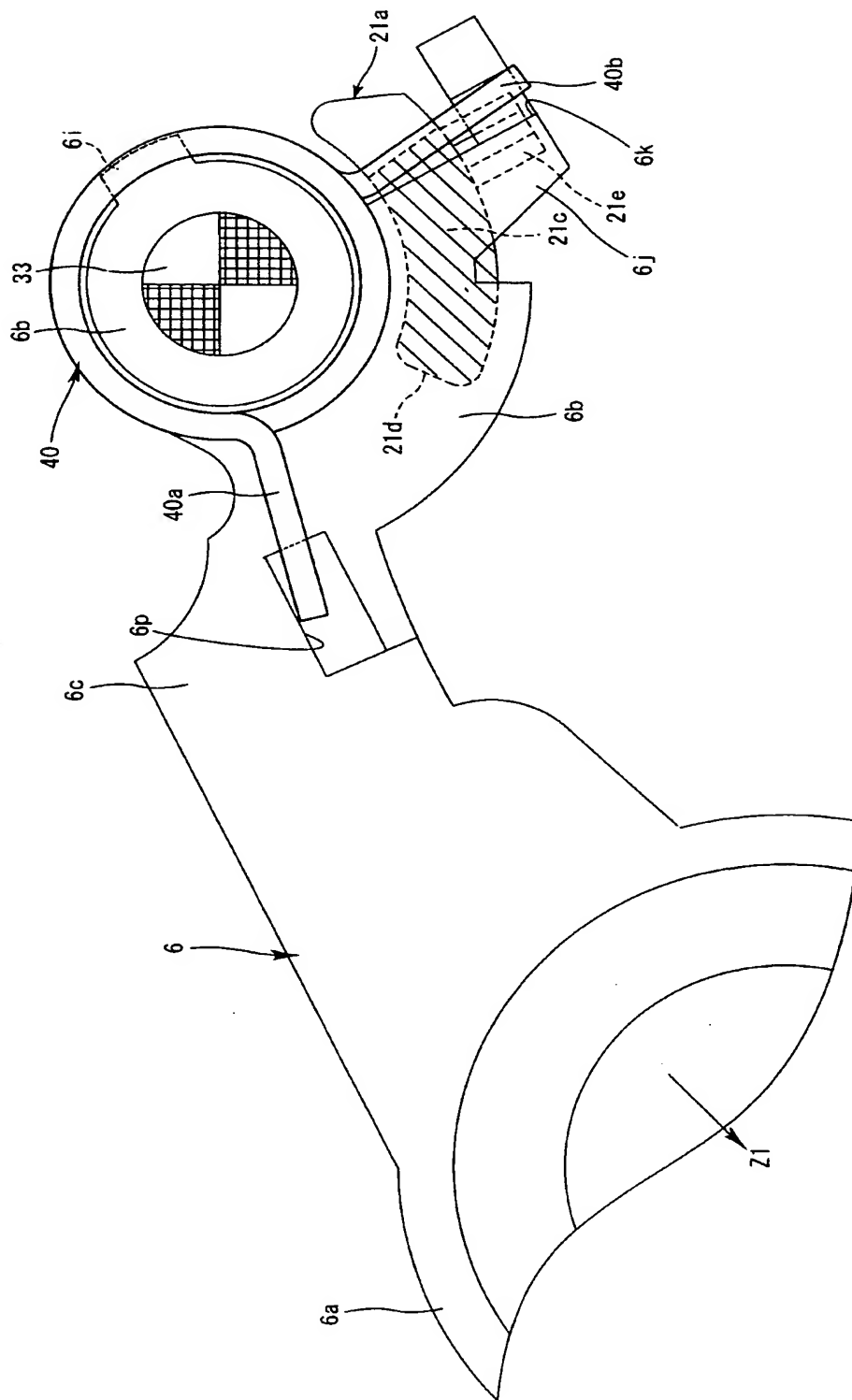
【図 33】



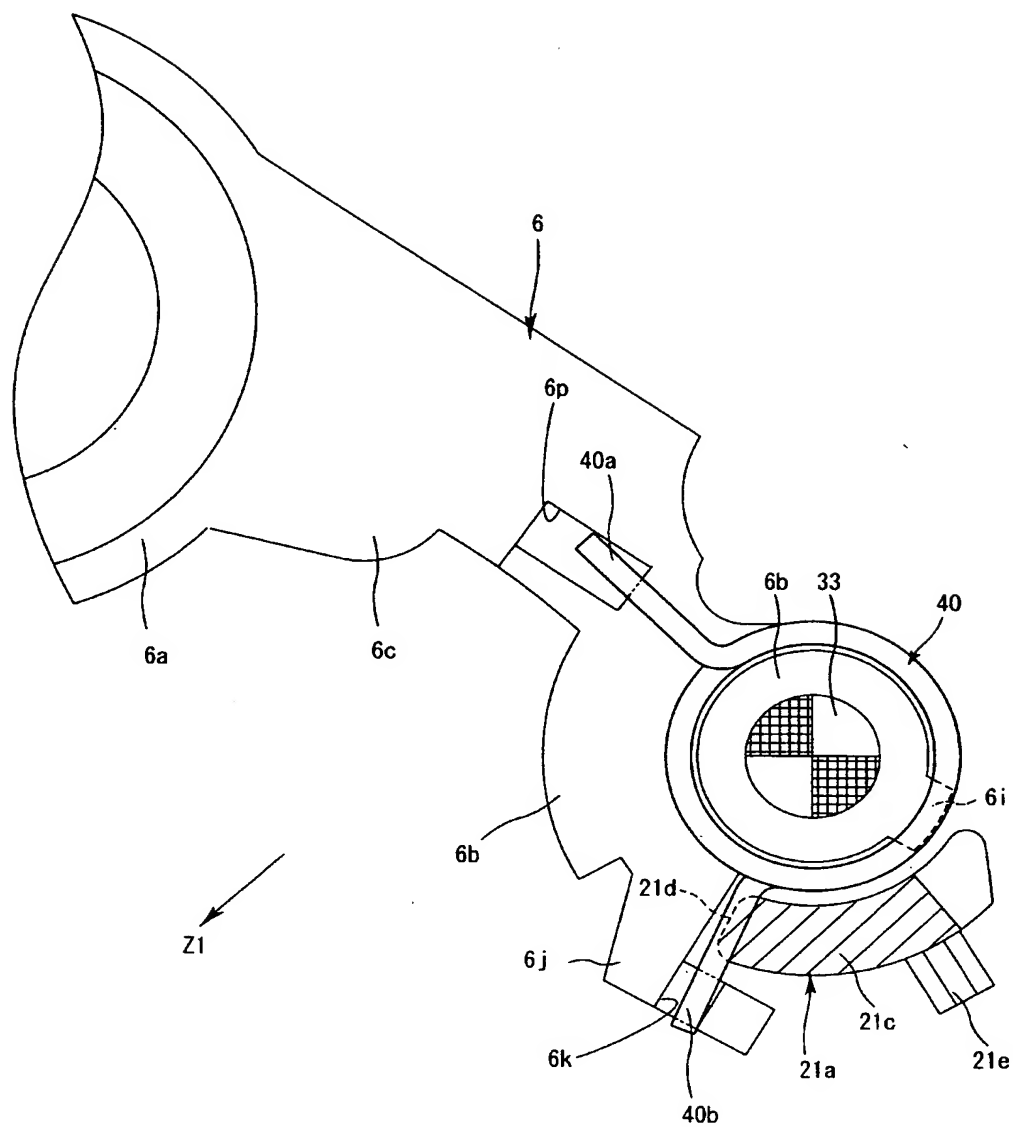
【図 3 4】



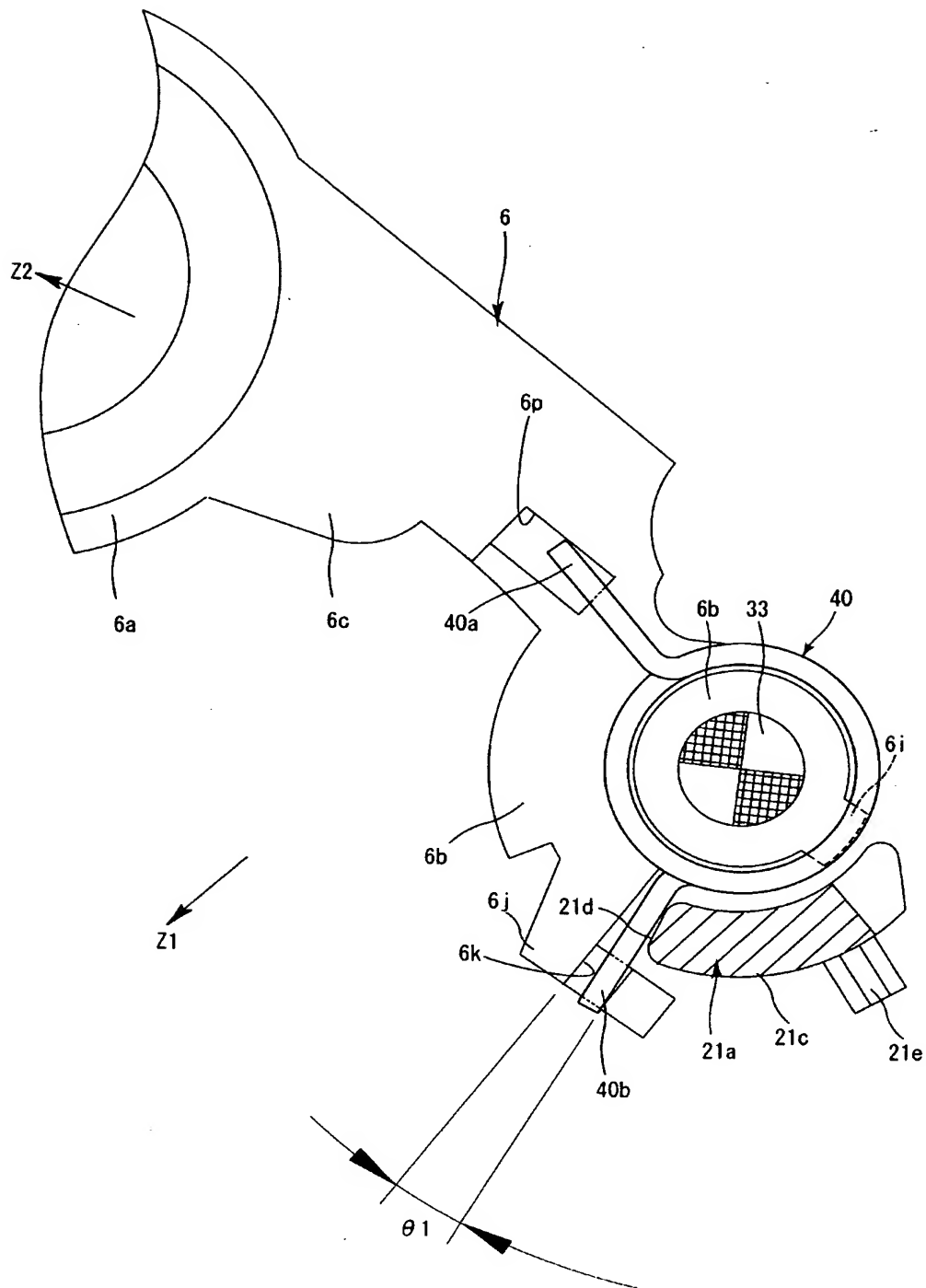
【図 35】



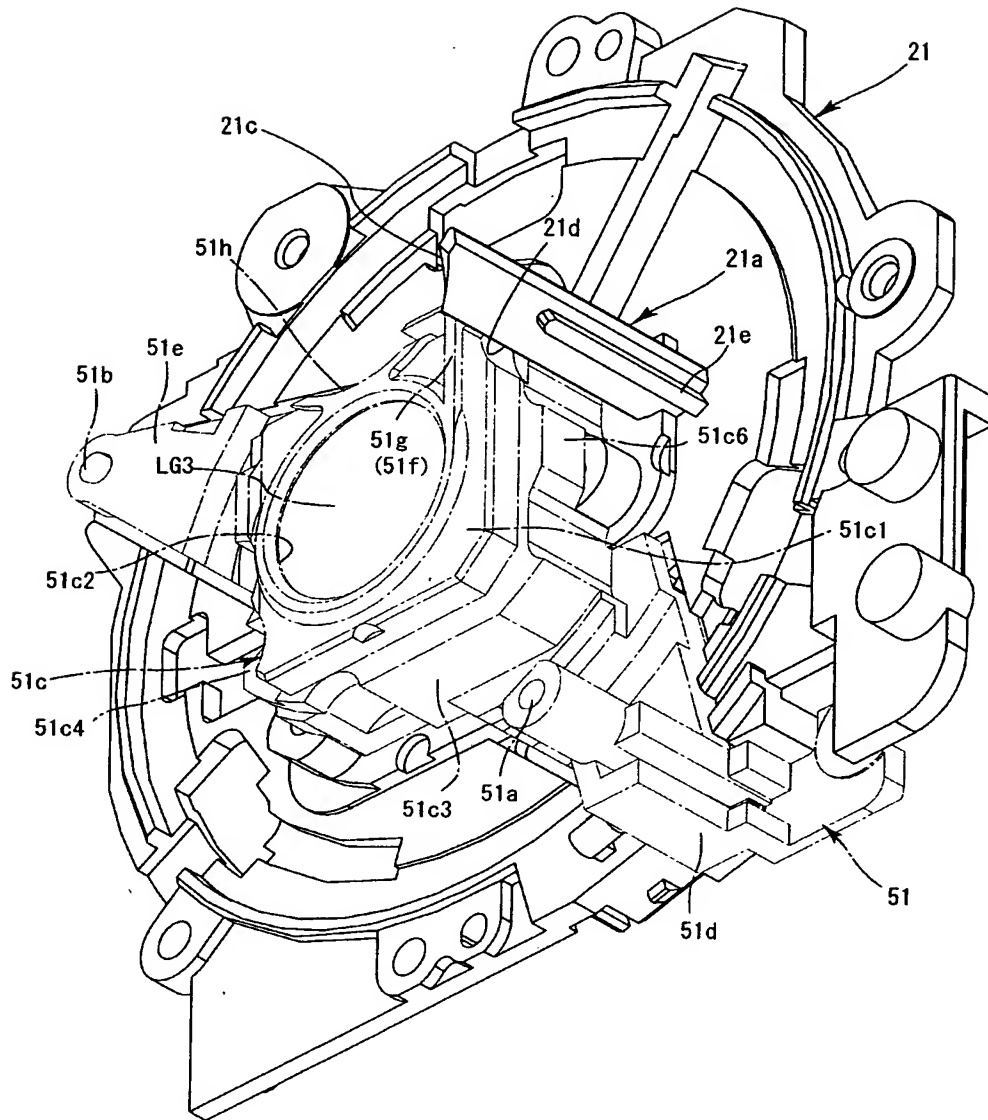
【図 3 6】



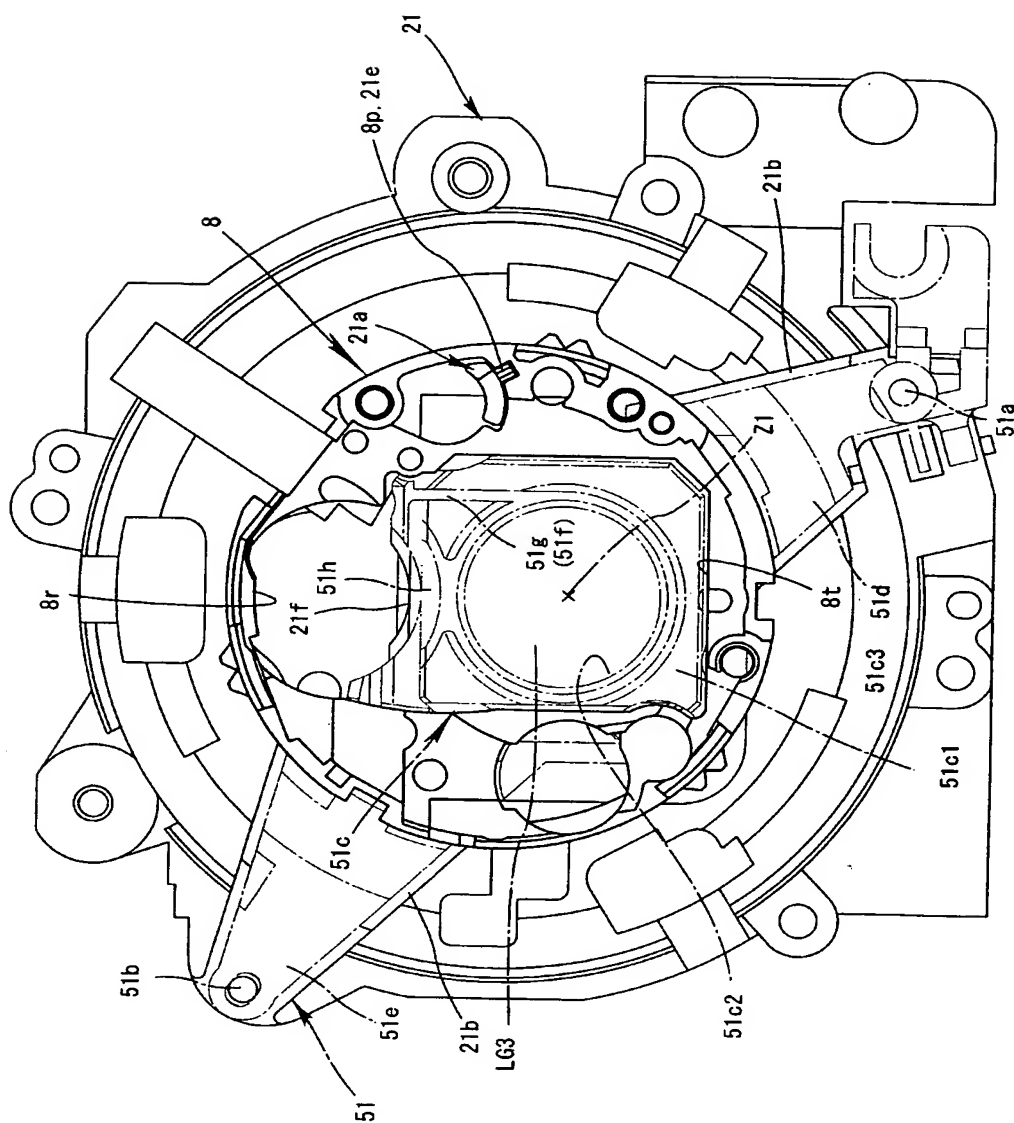
【図 37】



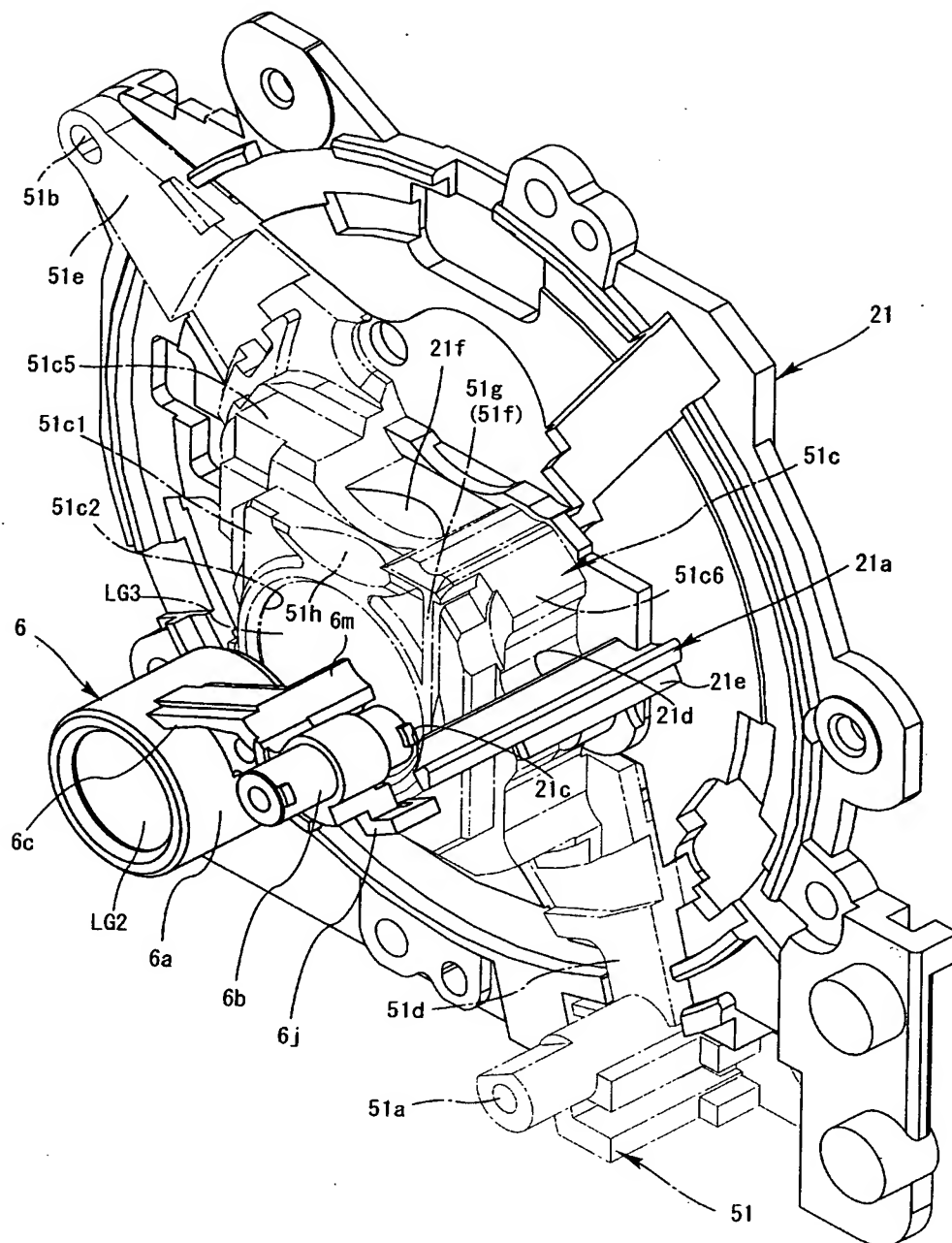
【図 38】



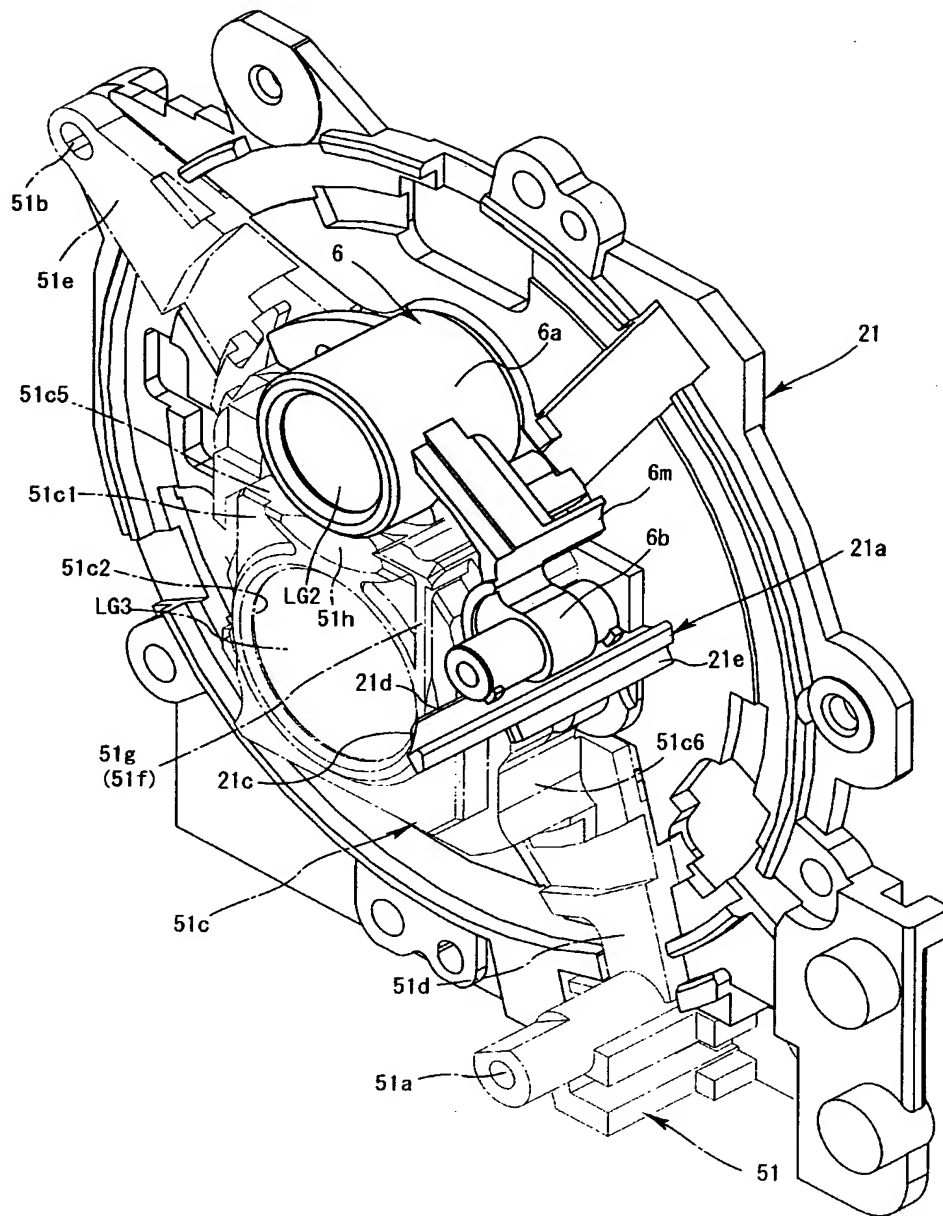
【图 3 9】



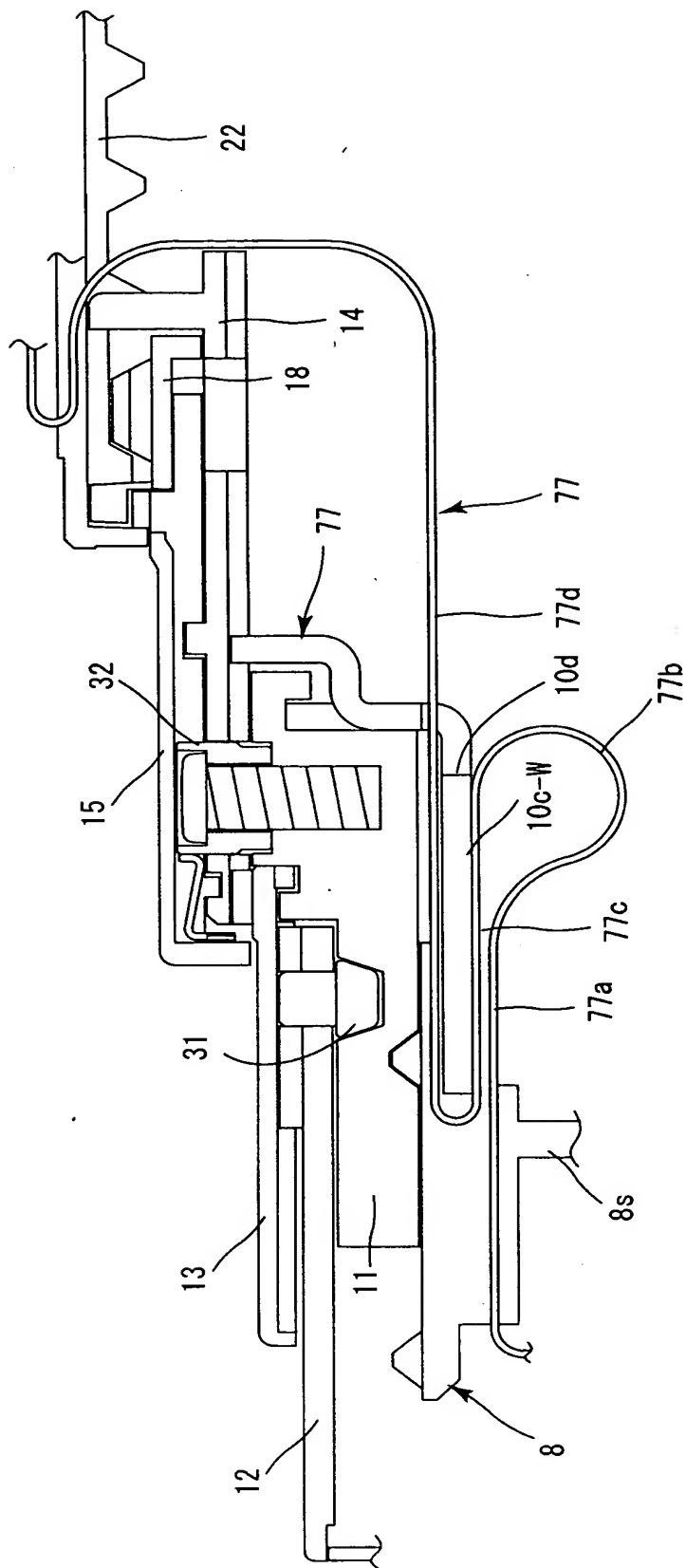
【図 40】



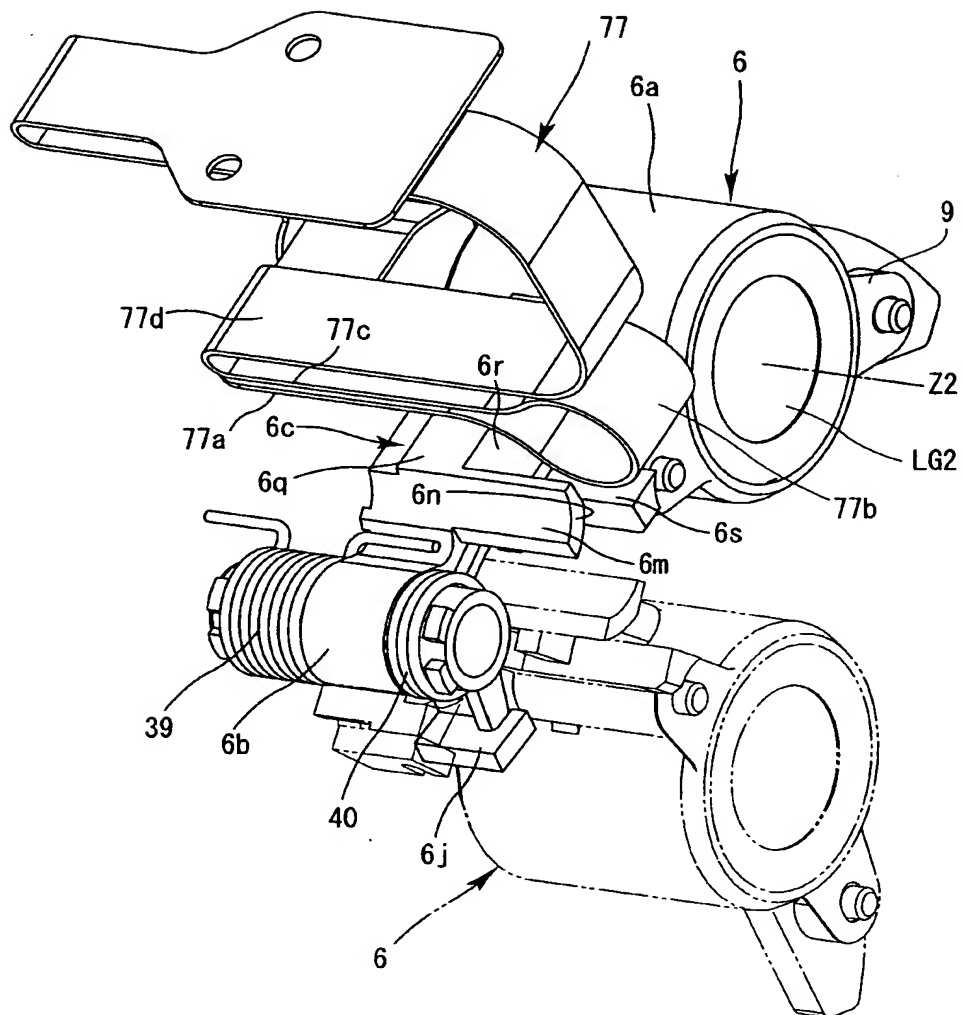
【図 4 1】



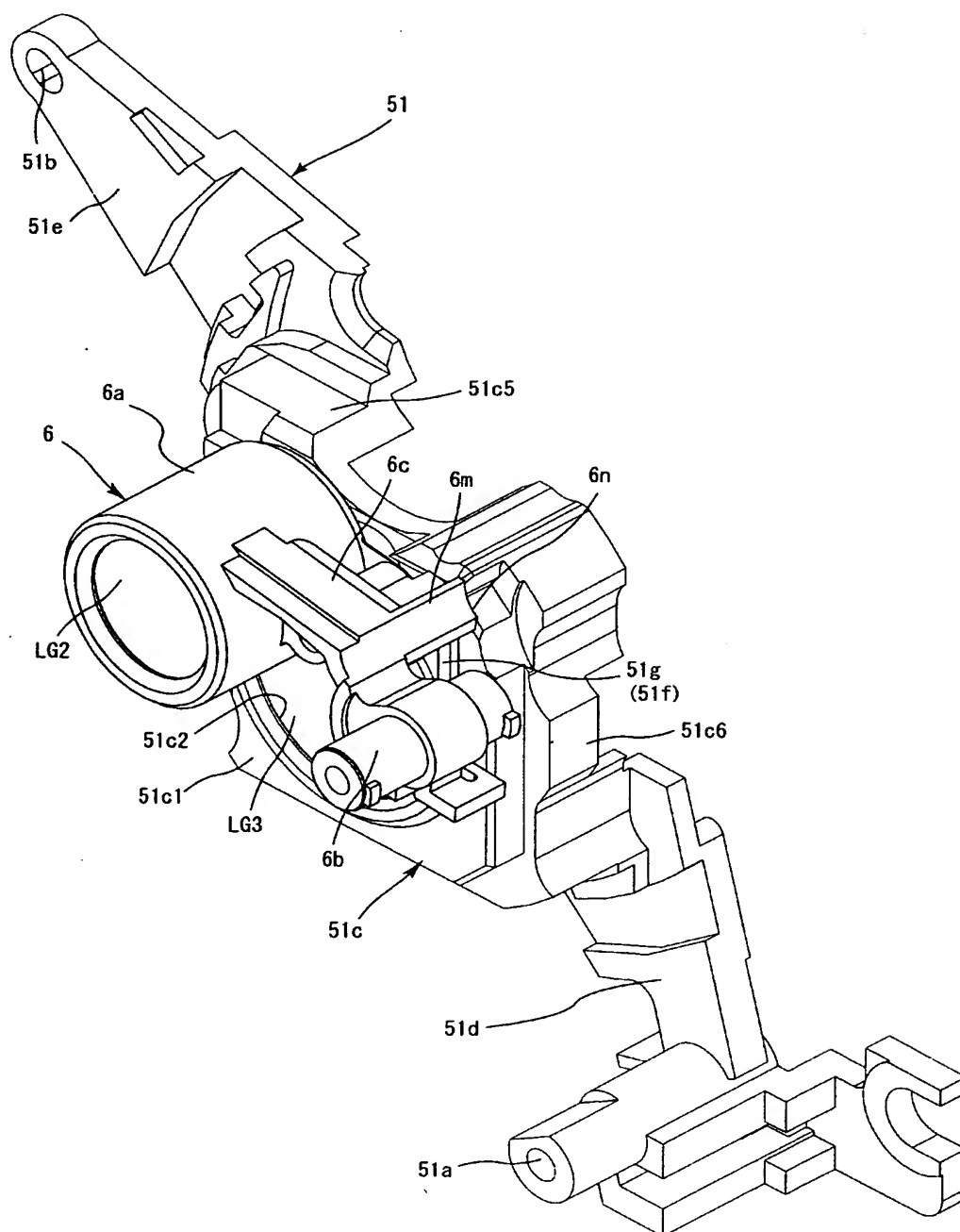
【図 4 2】



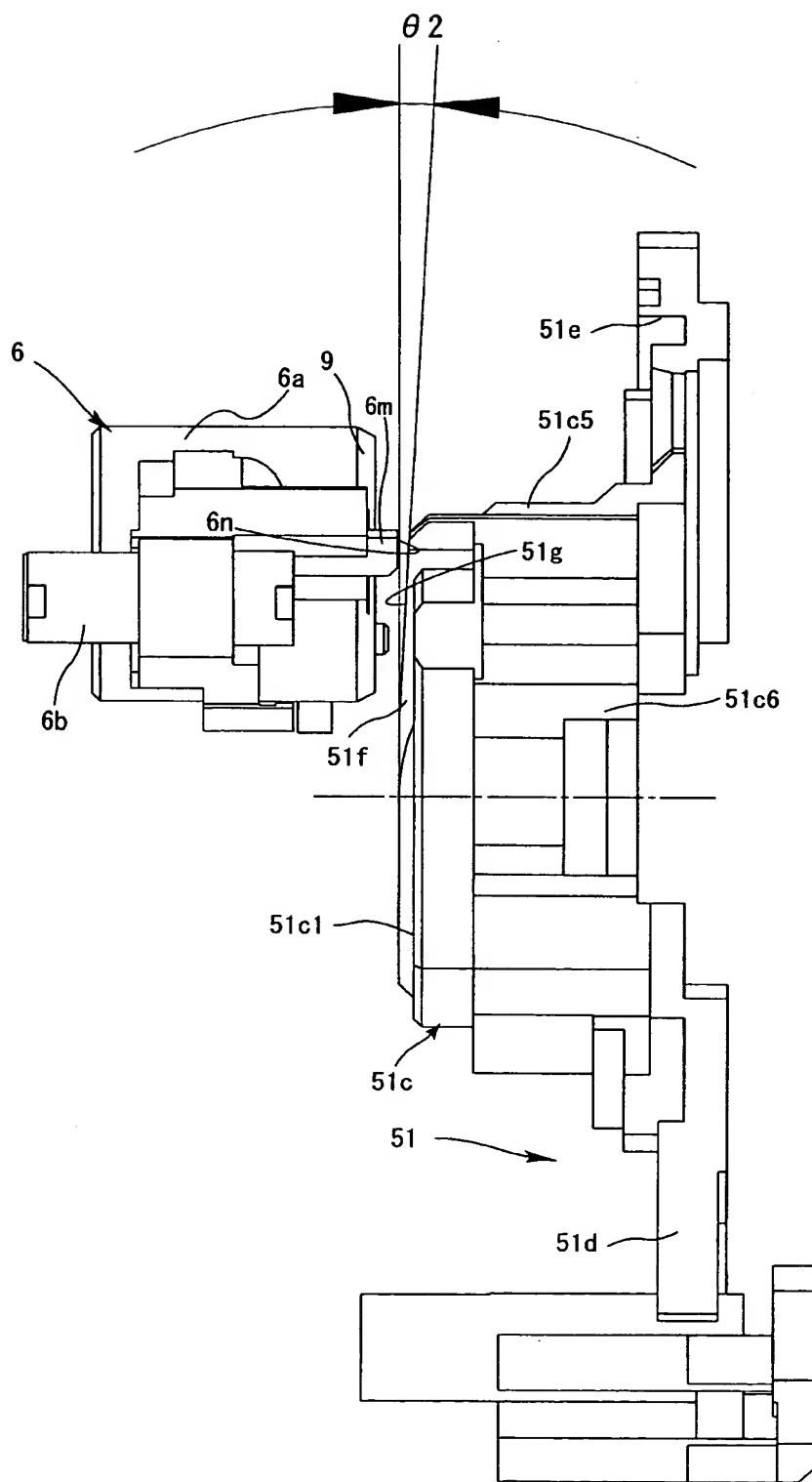
【図 43】



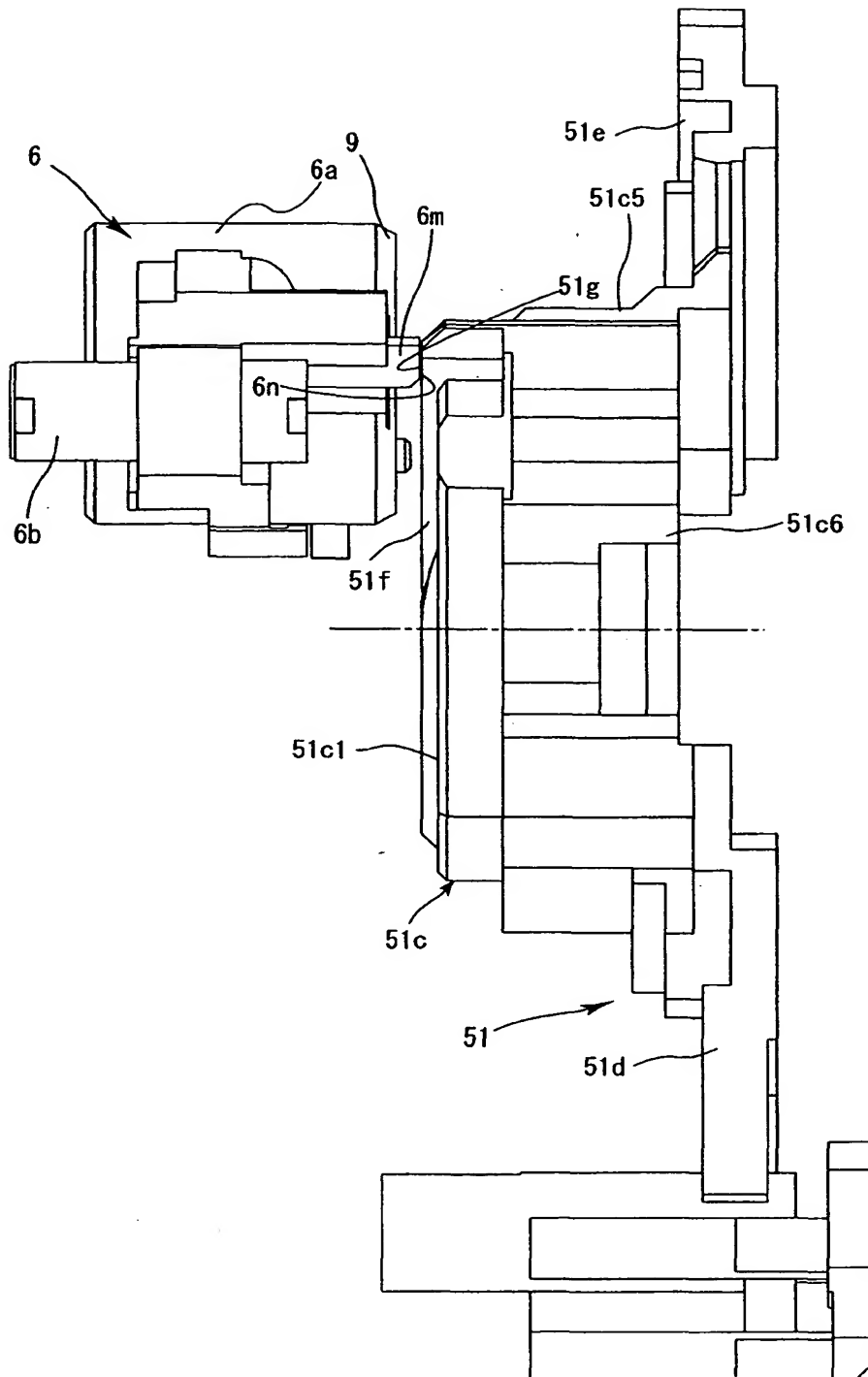
【圖 4 4】



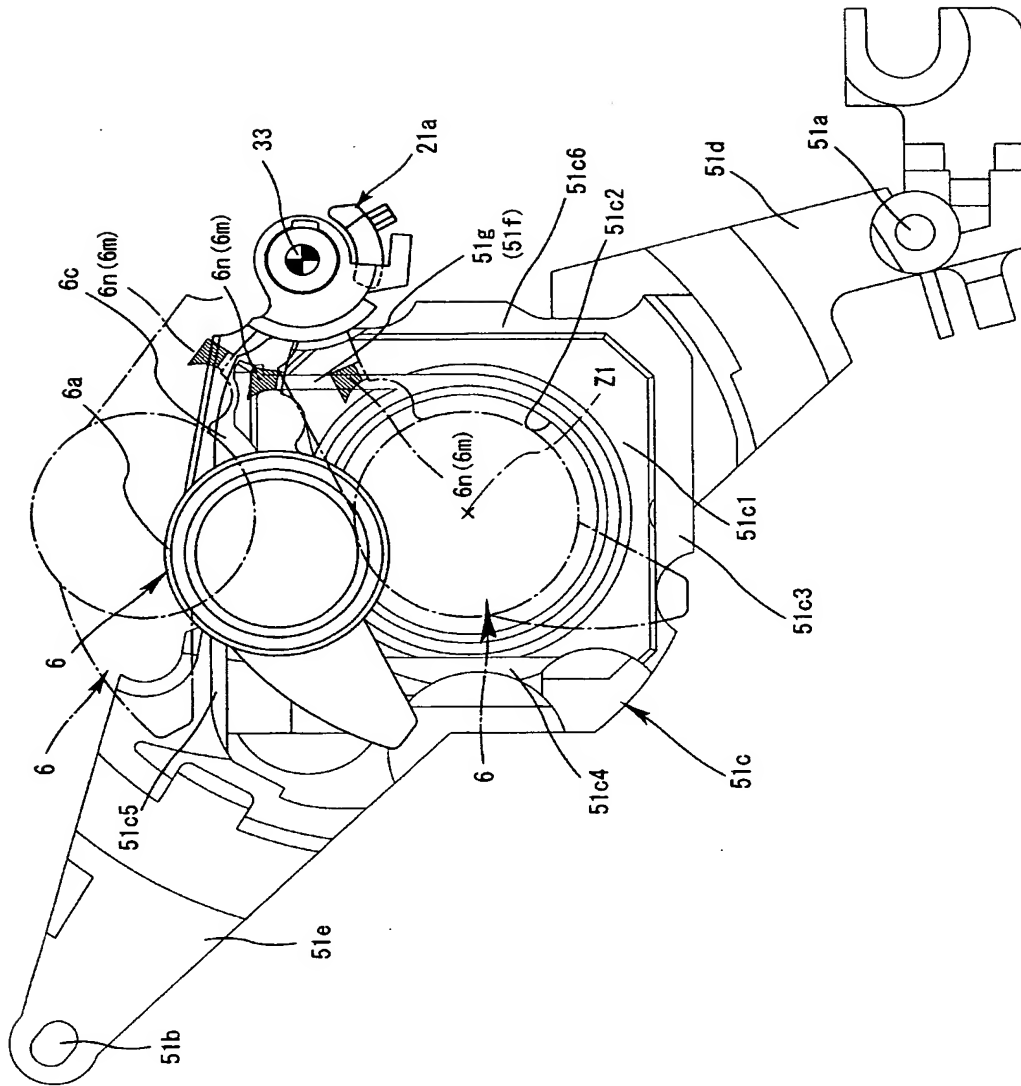
【図 45】



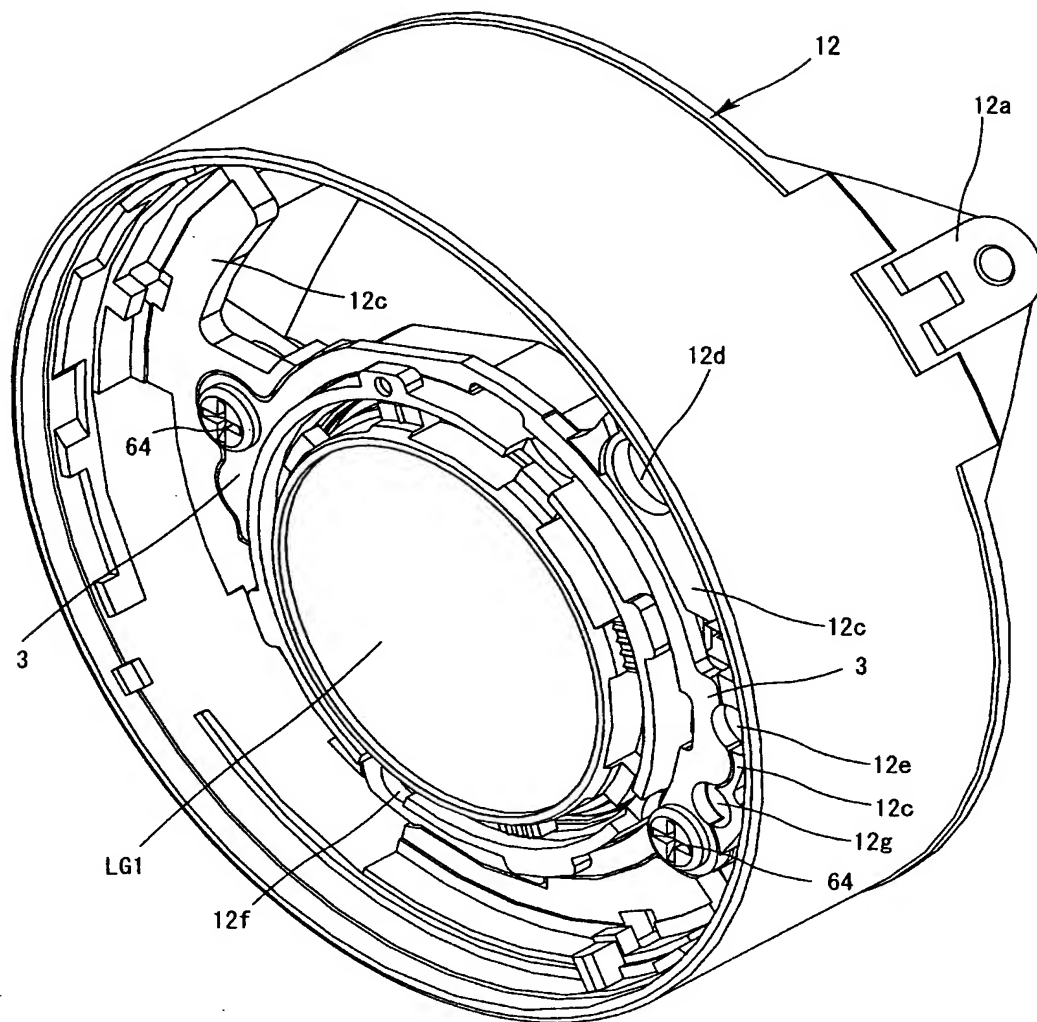
【図 46】



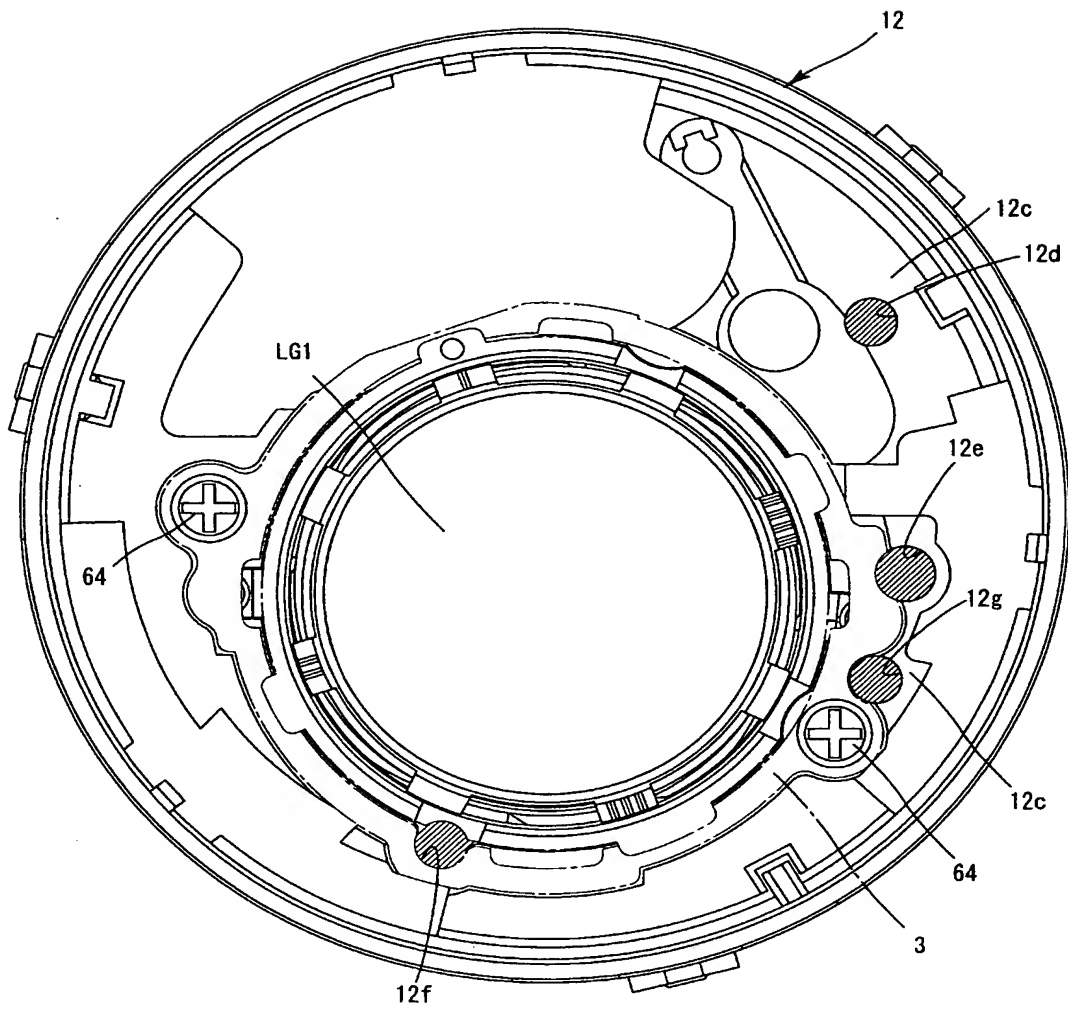
【图 4 7】



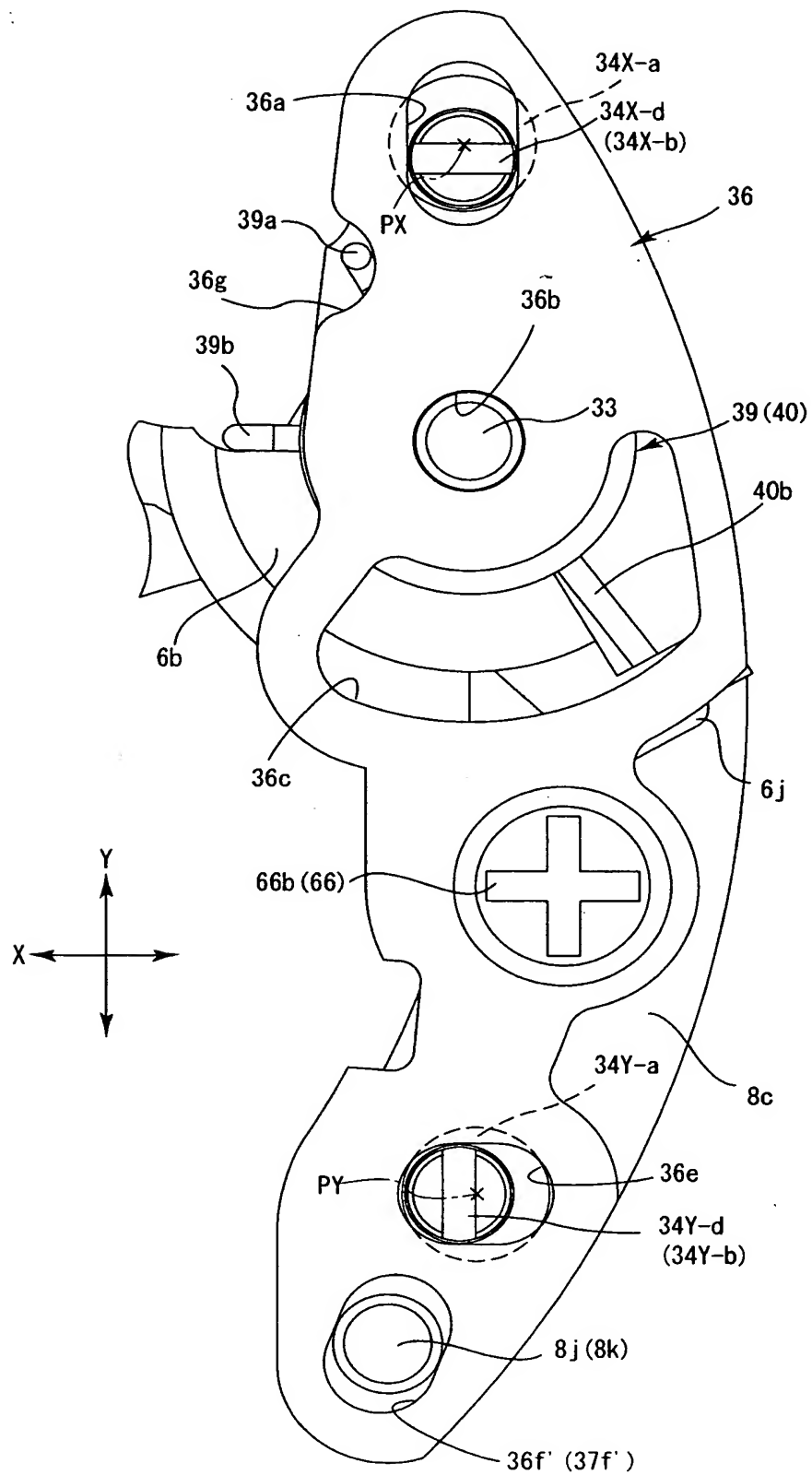
【図 48】



【図 49】



【図 50】



【書類名】 要約書

【要約】

【目的】 収納状態で撮影光軸とは異なる位置に退避されかつ後退する光学要素を、高い精度で駆動させることが可能なレンズ鏡筒の光学要素退避機構を提供する。

【構成】 光軸方向に直進案内され、撮影状態から収納状態になるとき後退する直進進退環；撮影光学系の一部をなす退避光学要素を支持し、直進進退環の内側に光軸と直交する成分を含む方向に移動可能に支持された退避可動部材；この退避可動部材を、撮影状態では退避光学要素を他の光学要素と同一光軸上に位置させて保持する撮影位置保持手段；直進進退環の後方に位置する固定部材に設けられ、退避可動部材が直進進退環と共に収納方向へ後退するとき該退避可動部材を押圧して移動させ、退避光学要素を他の光学要素の光軸とは異なる位置に退避させる退避カム部材；及び、固定部材と直進進退環に設けられ、少なくとも退避可動部材が退避位置に保持されるとき係合して固定部材に対する直進進退環の進退方向を規制するガイドキーとキー溝；を有するレンズ鏡筒の光学要素退避機構。

【選択図】 図 2 4

認定・付加情報

特許出願の番号	特願 2003-025408
受付番号	50300162908
書類名	特許願
担当官	北原 良子 2413
作成日	平成15年 4月24日

<認定情報・付加情報>

【提出日】	平成15年 2月 3日
【特許出願人】	
【識別番号】	000000527
【住所又は居所】	東京都板橋区前野町2丁目36番9号
【氏名又は名称】	ペンタックス株式会社
【代理人】	申請人
【識別番号】	100083286
【住所又は居所】	東京都千代田区麴町4丁目1番地4 西脇ビル4階 三浦国際特許事務所
【氏名又は名称】	三浦 邦夫
【代理人】	
【識別番号】	100120204
【住所又は居所】	東京都千代田区麴町4丁目1-4 西脇ビル4階 三浦国際特許事務所
【氏名又は名称】	平山 巖

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000000527]

1. 変更年月日	2002年10月 1日
[変更理由]	名称変更
住 所	東京都板橋区前野町2丁目36番9号
氏 名	ペンタックス株式会社